

Механика

Лекция 6

kosareva@physics.msu.ru



Лекция 6

План

Глава 2. Законы сохранения в простейших системах

**П.2.1.3. Движение тел с переменной массой. Уравнение Мещерского
Формула Циолковского.**

П.2.2. Механическая энергия.

П.2.2.3. Консервативные силы. Поле сил. Потенциальная энергия материальной точки.

П.2.2.4. Потенциальная энергия м.т. в поле силы тяжести.

П.2.2.5. Потенциальная энергия м.т. в поле упругих сил.

П.2.2.6. Потенциальная энергия м.т. в гравитационном (кулоновском) поле.

П.2.2.7. Потенциальная энергия системы материальных точек.

П.2.2.8. Закон сохранения механической энергии.

П.2.2.9. Связь потенциальной энергии с силой.

П.2.3. Связь законов сохранения с однородностью пространства и времени.

Глава 3 Неинерциальные системы отсчета.

П.3.1 Неинерциальные системы отсчета. Силы инерции.

П.3.2. Проявление сил инерции на Земле.

П.2.1.3. Движение тел с переменной массой. Уравнение Мещерского Формула Циолковского.

$$\vec{P}_k - \vec{P}_h = \vec{F} dt$$

$$\vec{P}_k = (m - dm)(\vec{v} + d\vec{v}) + dm\vec{v}_1$$

$$\vec{P}_h = m\vec{v}$$

Здесь $dm > 0$ и является массой вылетевших газов, $m-dm$ - *масса ракеты*

\vec{v}_1 скорость вылетевших газов относительно неподвижной системы отсчета

П.2.1.3. Движение тел с переменной массой. Уравнение Мещерского Формула Циолковского.

тогда

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


$$\vec{u} = \vec{v}_1 - \vec{v}$$

скорость вылетевших газов
относительно ракеты

Считаем, что время взаимодействия dt очень мало

$$m d\vec{v} = -dm\vec{u}$$

Здесь m – масса ракеты, $dm > 0$ - масса вылетевших газов



П.2.1.3. Движение тел с переменной массой. Уравнение Мещерского Формула Циолковского.

Тогда чтобы решать дифференциальное уравнение относительно массы m , нужно чтобы dm тоже относилось к ракете, а не к газам.
Значит меняем знак dm :

$$m' d\vec{v} = dm' \vec{u}$$

Здесь $m=m'$ – масса ракеты, $dm' < 0$ - уменьшение массы ракеты

П.2.1.3. Движение тел с переменной массой. Уравнение Мещерского Формула Циолковского.

Тогда выбираем направление оси вдоль увеличения скорости ракеты :



$$m' d\vec{v} = dm' \vec{u}$$

Здесь $m=m'$ – масса ракеты,

$dm' = -dm < 0$ - уменьшение массы ракеты, $dm > 0$ - масса газов

П.2.1.3. Движение тел с переменной массой. Уравнение Мещерского Формула Циолковского.

Тогда выбираем направление оси вдоль увеличения скорости ракеты :




$$m' dv = -dm' u$$

Здесь $m=m'$ – масса ракеты,

$dm' = -dm < 0$ - уменьшение массы ракеты, $dm > 0$ - масса газов

П.2.1.3. Движение тел с переменной массой. Уравнение Мещерского Формула Циолковского.

Тогда выбираем направление оси вдоль увеличения скорости ракеты :


$$\frac{dm'}{m'} = - \frac{dv}{u}$$

Здесь $m=m'$ – масса ракеты,

$dm' = -dm < 0$ - уменьшение массы ракеты, $dm > 0$ - масса газов

П.2.1.3. Движение тел с переменной массой. Уравнение Мещерского Формула Циолковского.

Тогда выбираем направление оси вдоль увеличения скорости ракеты :



$$m' = m_0 \exp\left(-\frac{v_k}{u}\right)$$

Здесь $m=m'$ – масса ракеты,

$dm' = -dm < 0$ - уменьшение массы ракеты, $dm > 0$ - масса газов



Лекция 6

План

Глава 2. Законы сохранения в простейших системах

П.2.1.3. Движение тел с переменной массой. Уравнение Мещерского
Формула Циолковского.

П.2.2. Механическая энергия.

П.2.2.3. Консервативные силы. Поле сил. Потенциальная энергия материальной точки.

П.2.2.4. Потенциальная энергия м.т. в поле силы тяжести.

П.2.2.5. Потенциальная энергия м.т. в поле упругих сил.

П.2.2.6. Потенциальная энергия м.т. в гравитационном (кулоновском) поле.

П.2.2.7. Потенциальная энергия системы материальных точек.

П.2.2.8. Закон сохранения механической энергии.


П.2.2.9. Связь потенциальной энергии с силой.

П.2.3. Связь законов сохранения с однородностью пространства и времени.

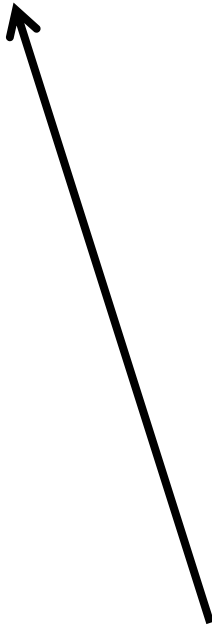
Глава 3 Неинерциальные системы отсчета.

П.3.1 Неинерциальные системы отсчета. Силы инерции.

П.3.2. Проявление сил инерции на Земле.


$$\vec{r}_1(t)$$

**П.2.2.7. Потенциальная энергия
системы материальных точек.**



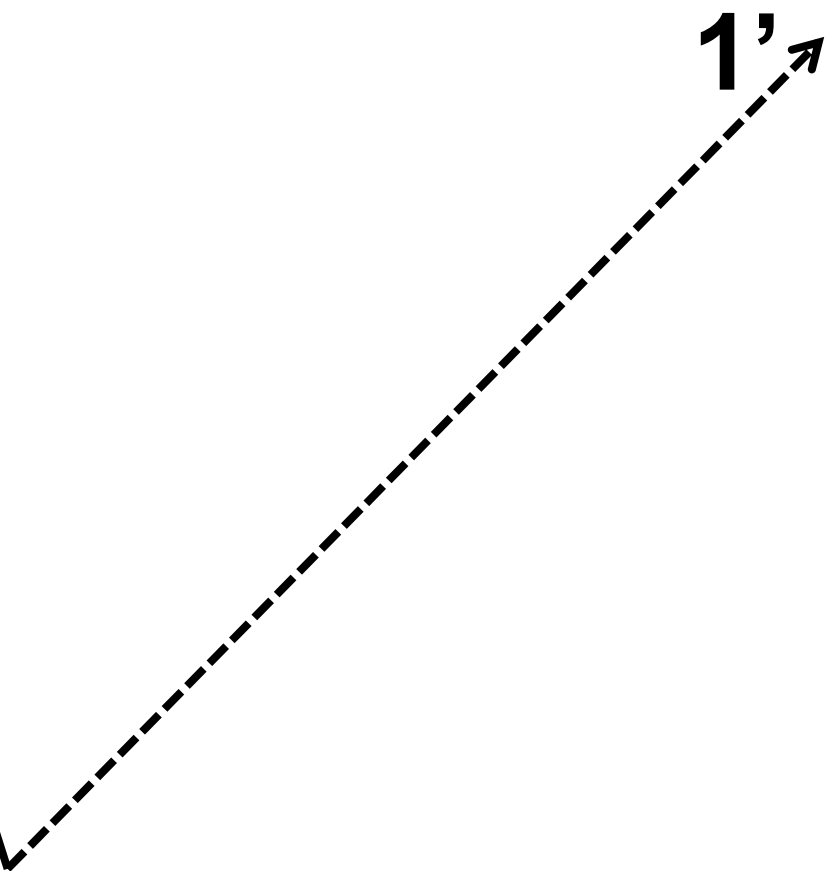


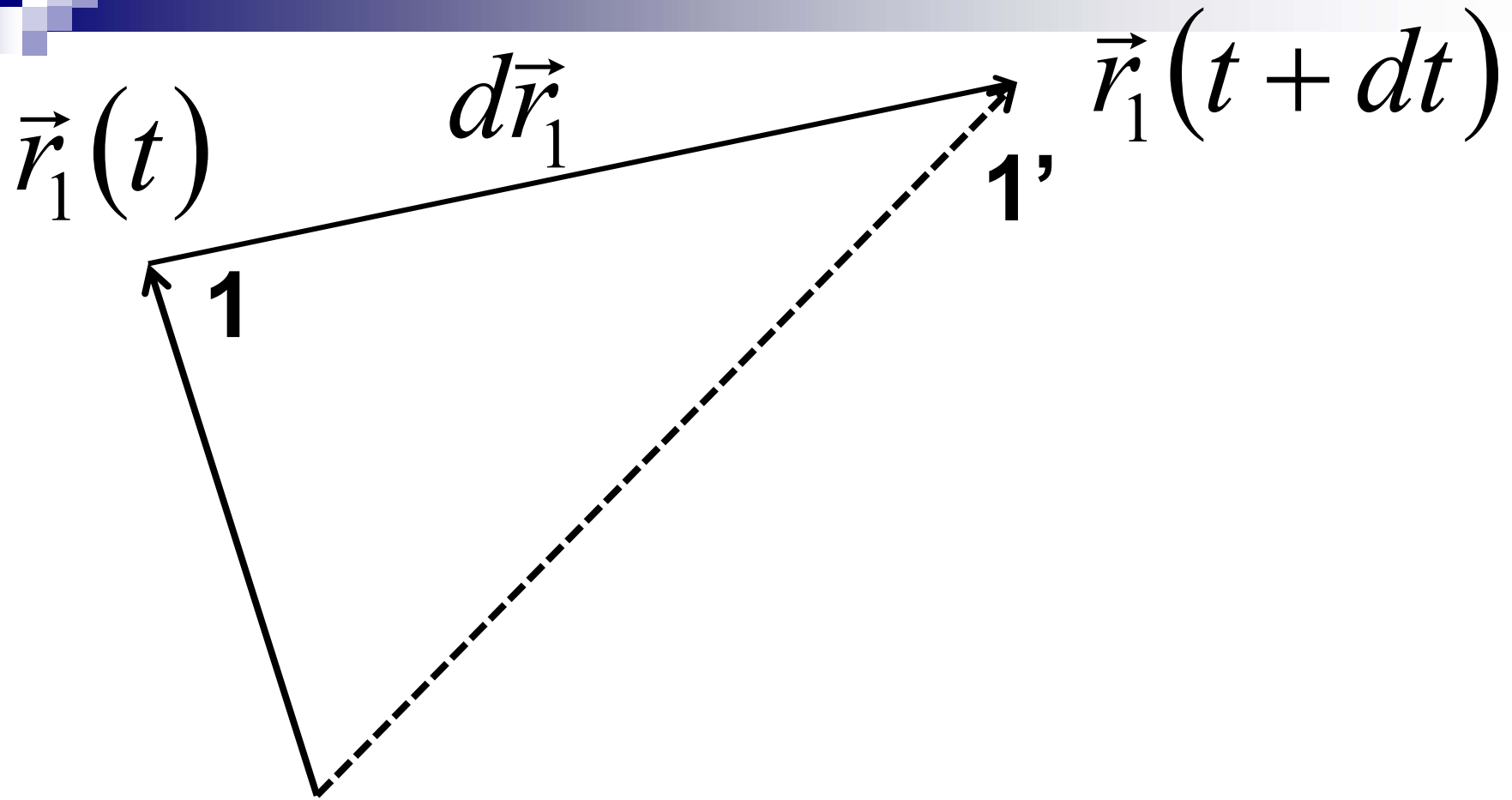
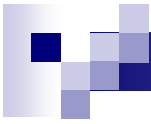
$\vec{r}_1(t)$



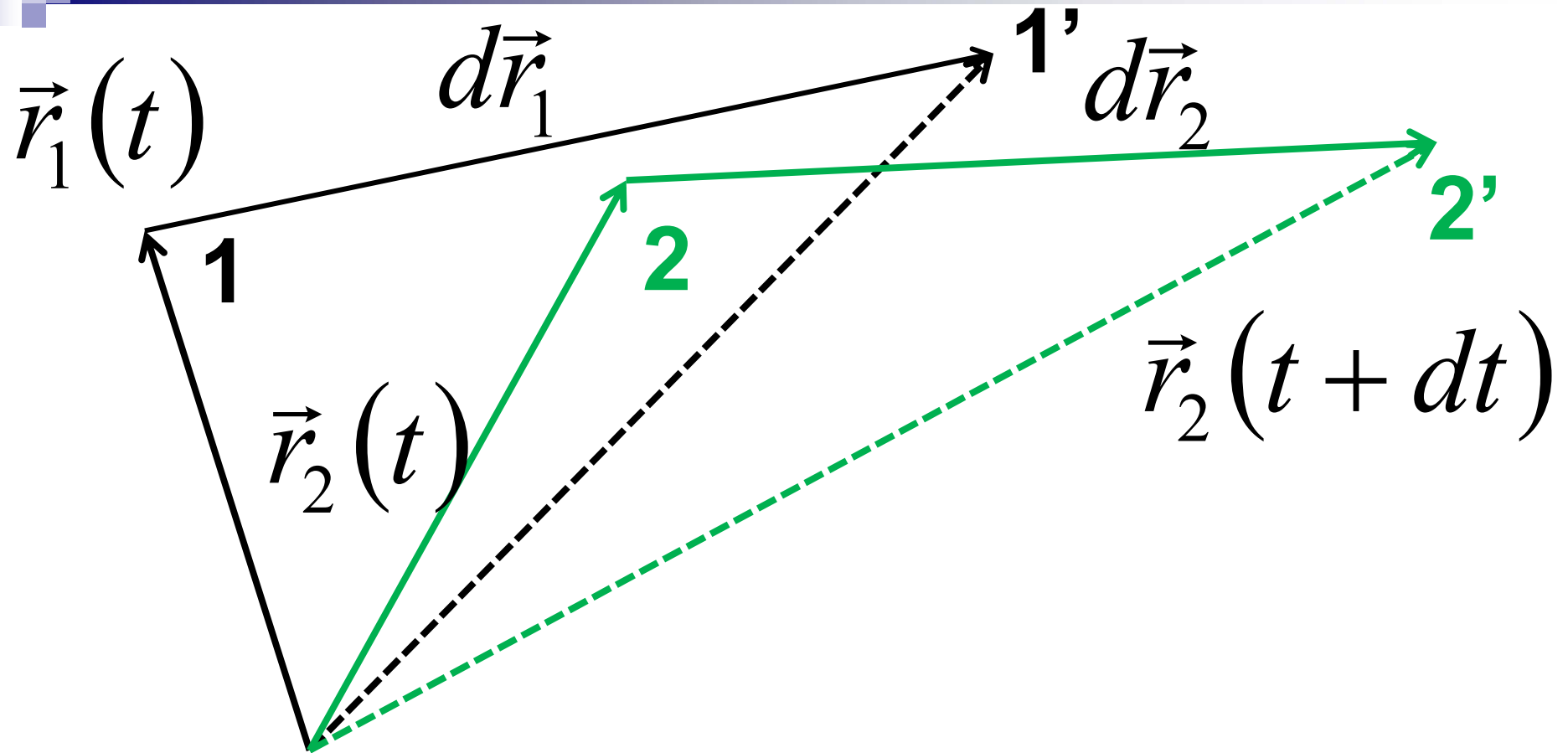
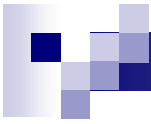
$\vec{1}'$

$\vec{r}_1(t + dt)$



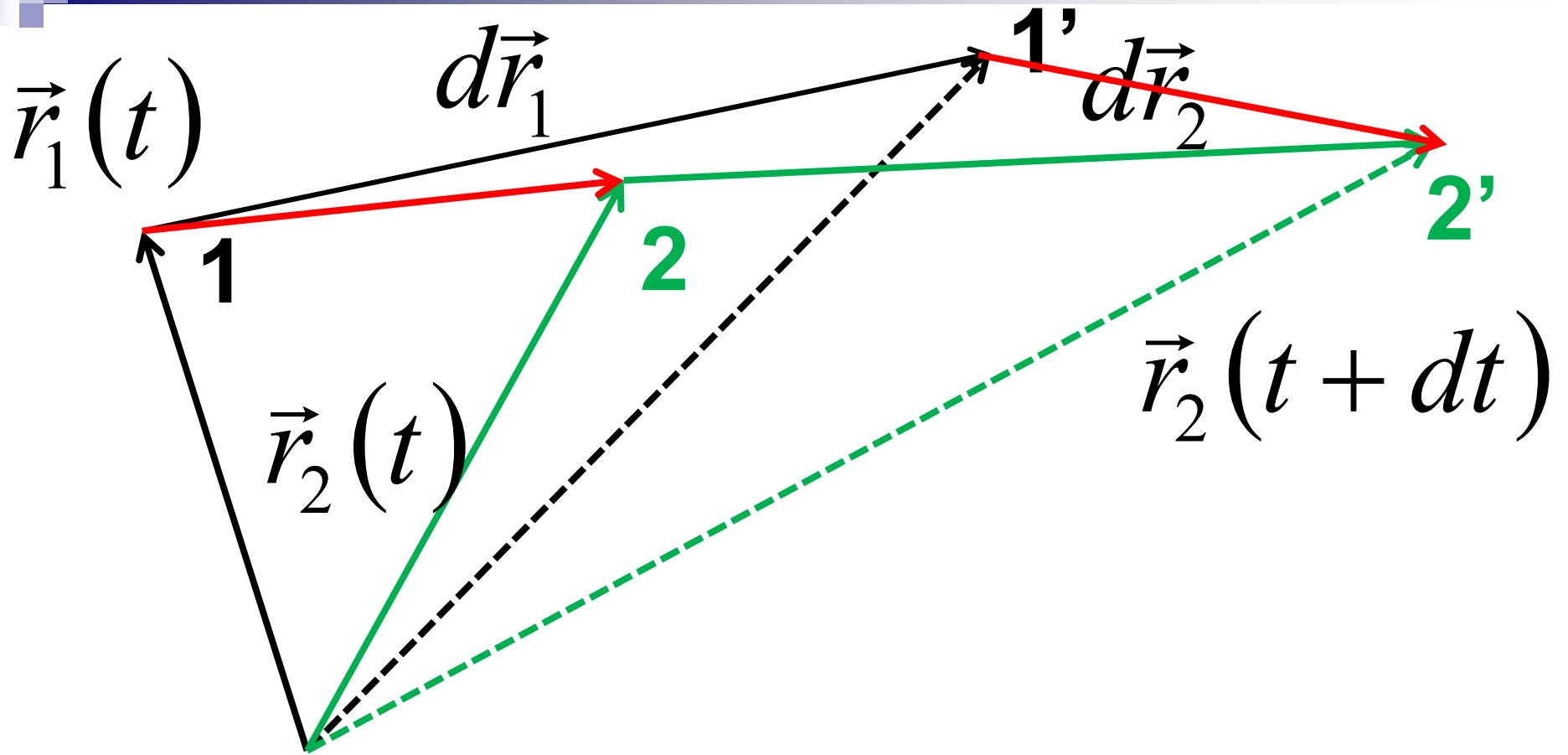


$$d\vec{r}_1 = \vec{r}_1(t + dt) - \vec{r}_1(t)$$



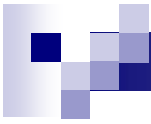
$$d\vec{r}_1 = \vec{r}_1(t + dt) - \vec{r}_1(t)$$

$$d\vec{r}_2 = \vec{r}_2(t + dt) - \vec{r}_2(t)$$

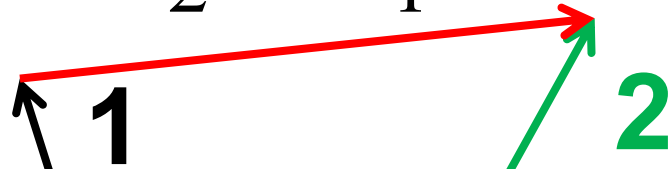


$$d\vec{r}_1 = \vec{r}_1(t + dt) - \vec{r}_1(t)$$

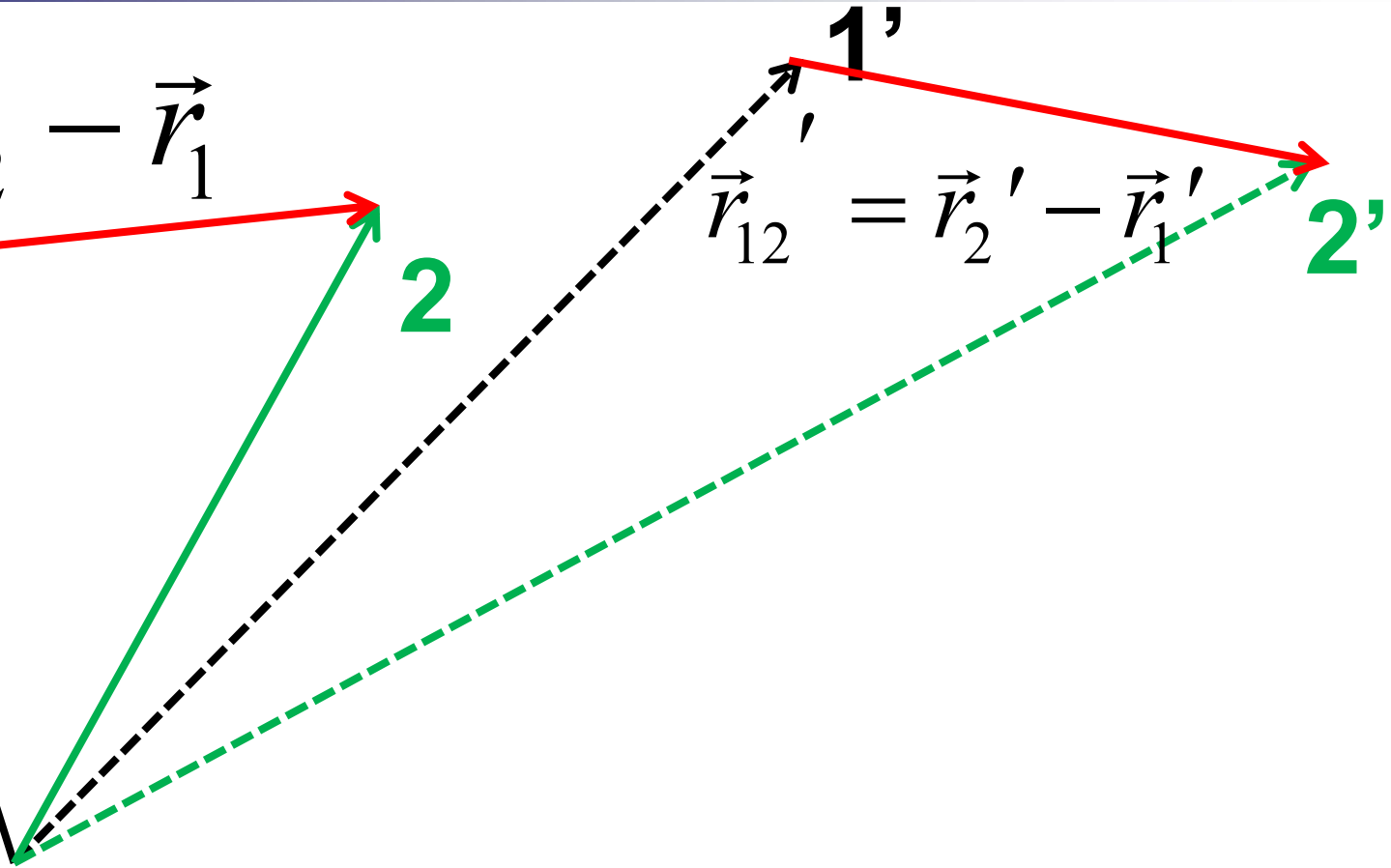
$$d\vec{r}_2 = \vec{r}_2(t + dt) - \vec{r}_2(t)$$



$$\vec{r}_{12} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$$

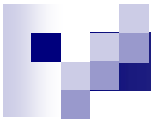


$$\vec{r}_{12} = \vec{r}_2' - \vec{r}_1'$$

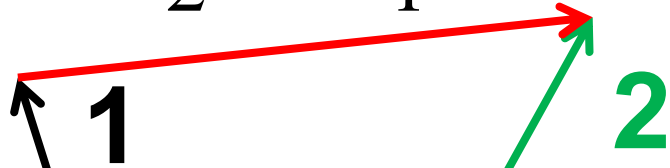


$$d\vec{r}_1 = \vec{r}_1(t + dt) - \vec{r}_1(t)$$

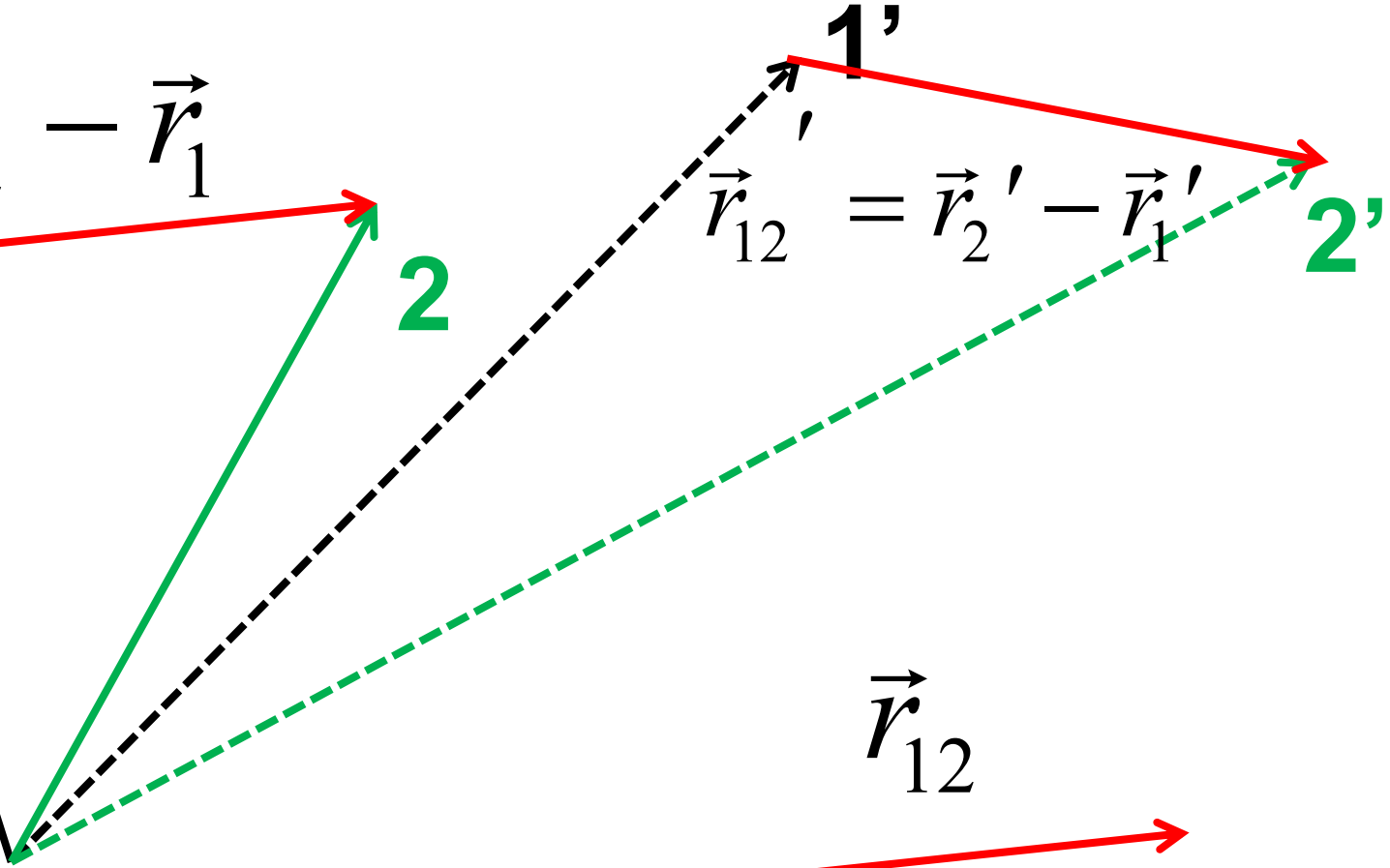
$$d\vec{r}_2 = \vec{r}_2(t + dt) - \vec{r}_2(t)$$



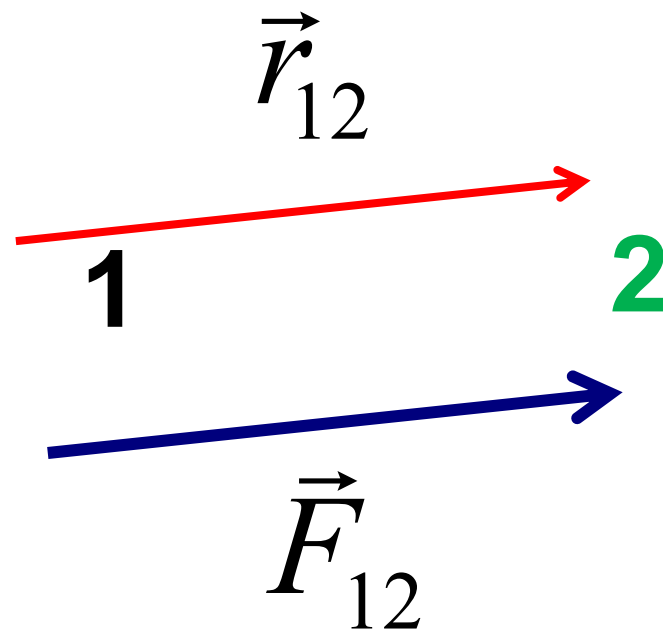
$$\vec{r}_{12} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$$

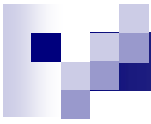


$$\vec{r}_{12} = \vec{r}_2' - \vec{r}_1'$$

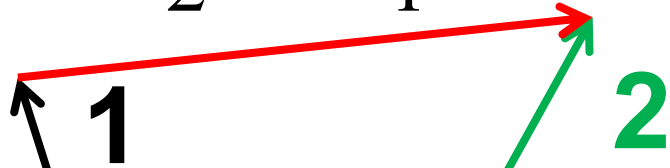


$$\vec{F}_{12} = \alpha \frac{\vec{r}_{12}}{|\vec{r}_{12}|^3}$$

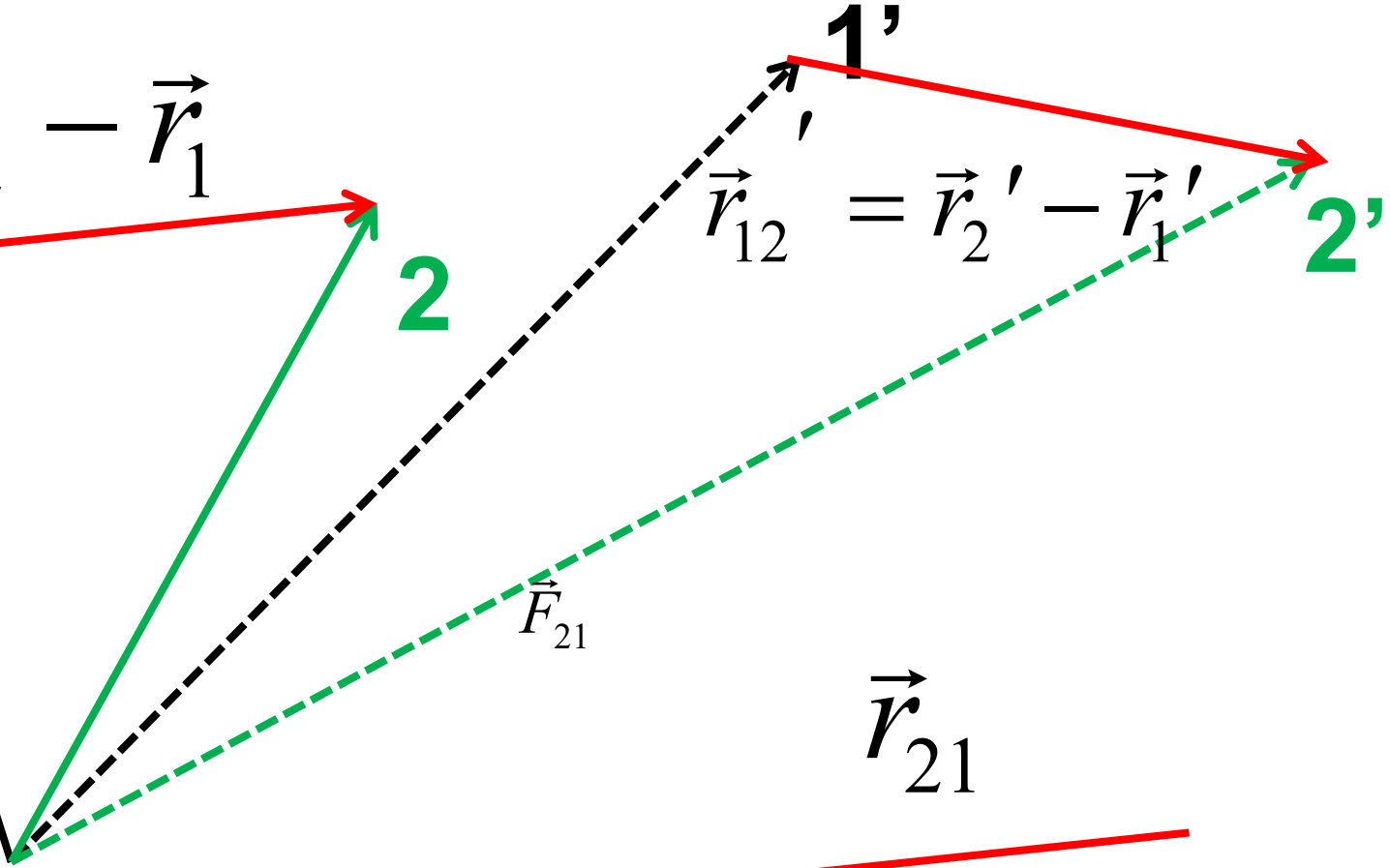




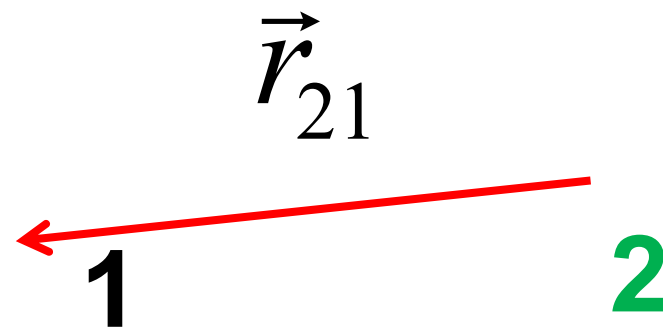
$$\vec{r}_{12} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$$



$$\vec{r}_{12} = \vec{r}_2' - \vec{r}_1'$$



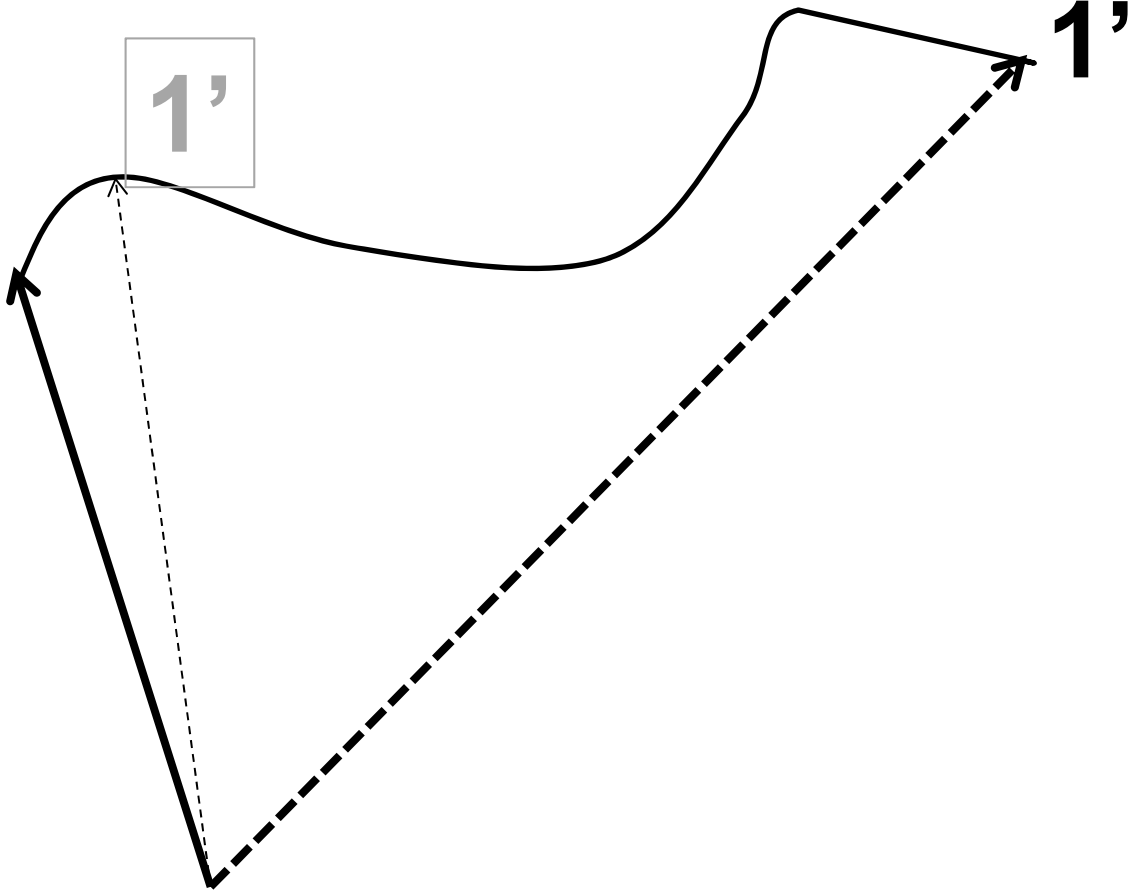
$$\vec{F}_{21} = \alpha \frac{\vec{r}_{21}}{|\vec{r}_{21}|^3}$$



$$\vec{F}_{21} = -\vec{F}_{12} \quad \text{III 3-Н Ньютона}$$

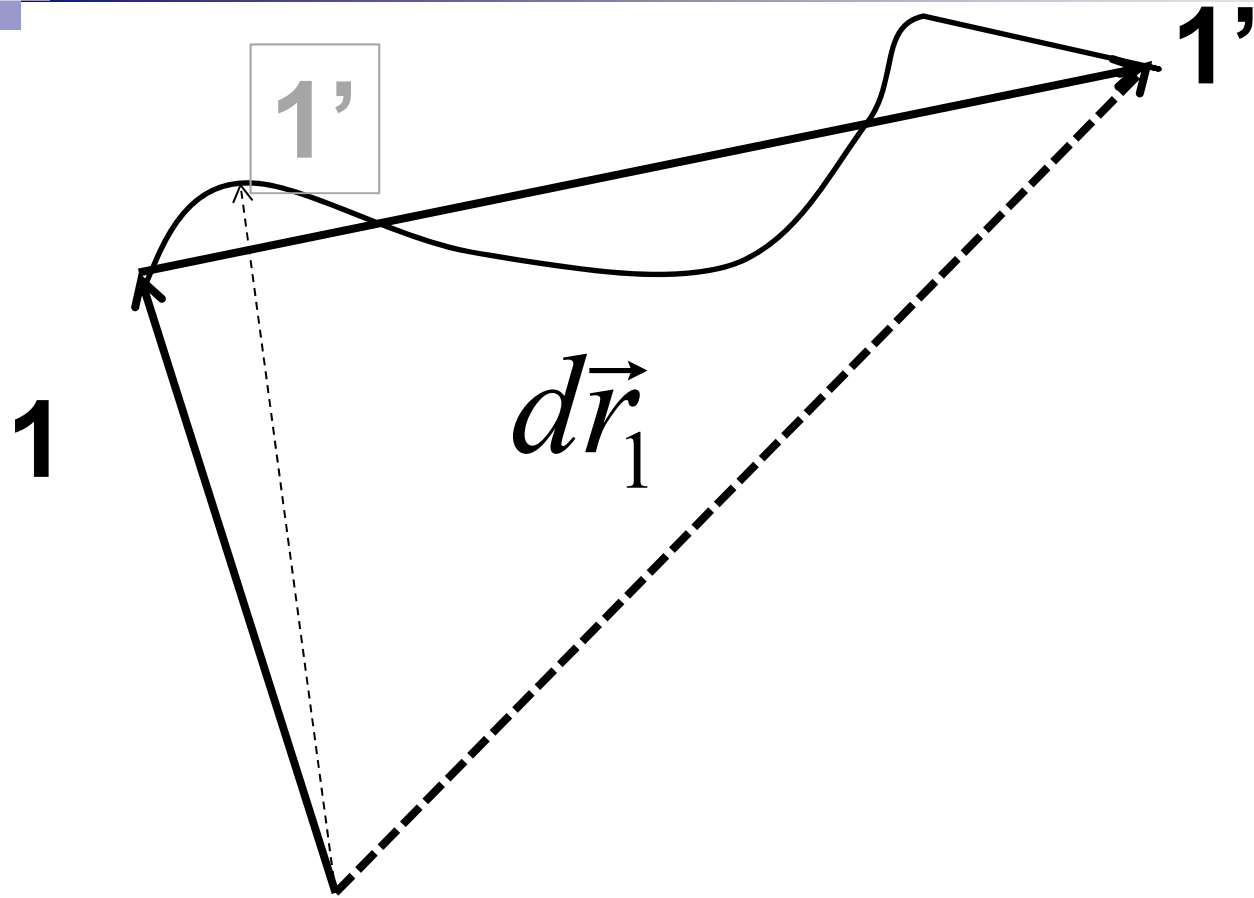
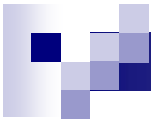


1

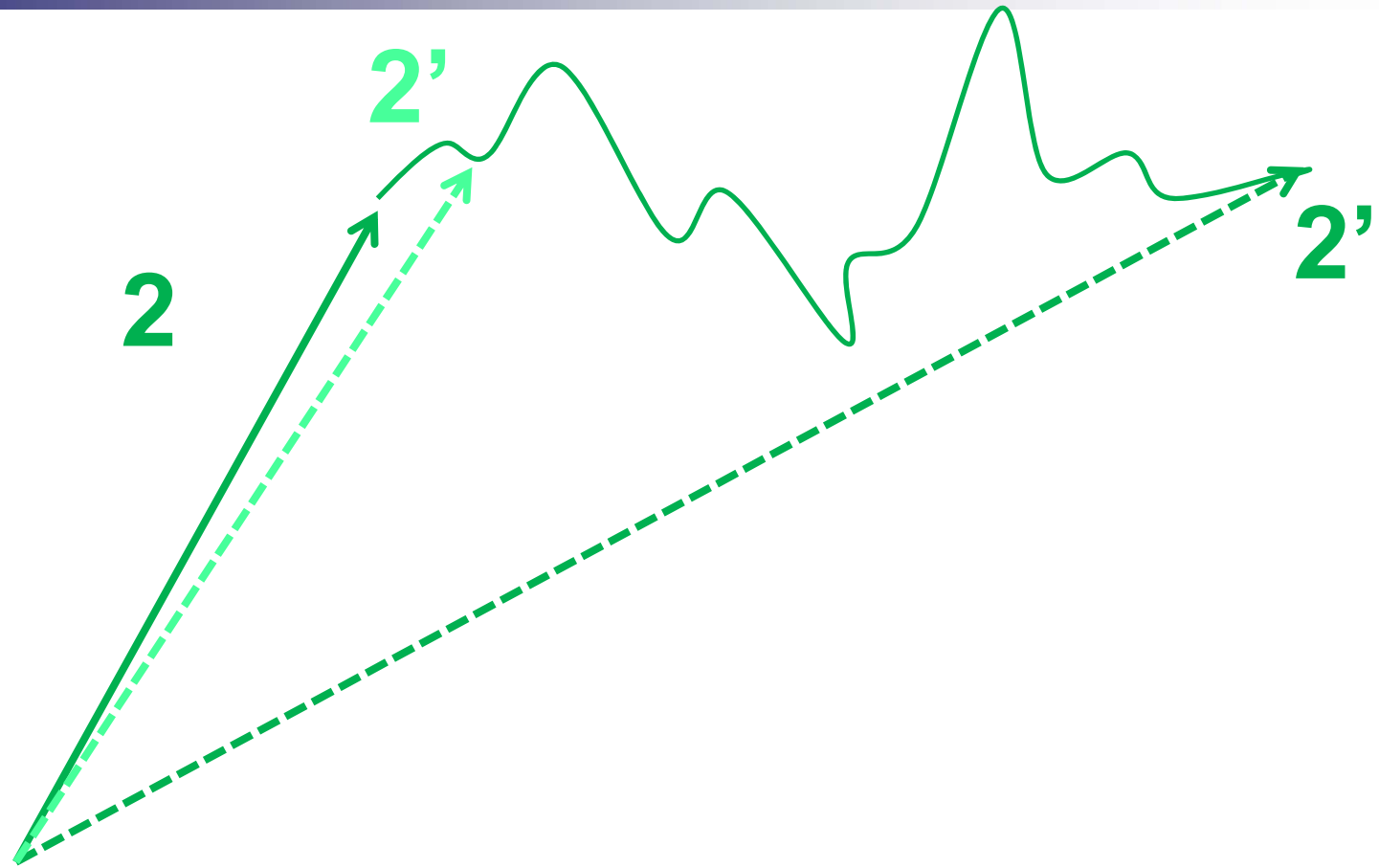
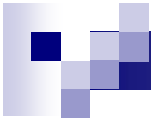


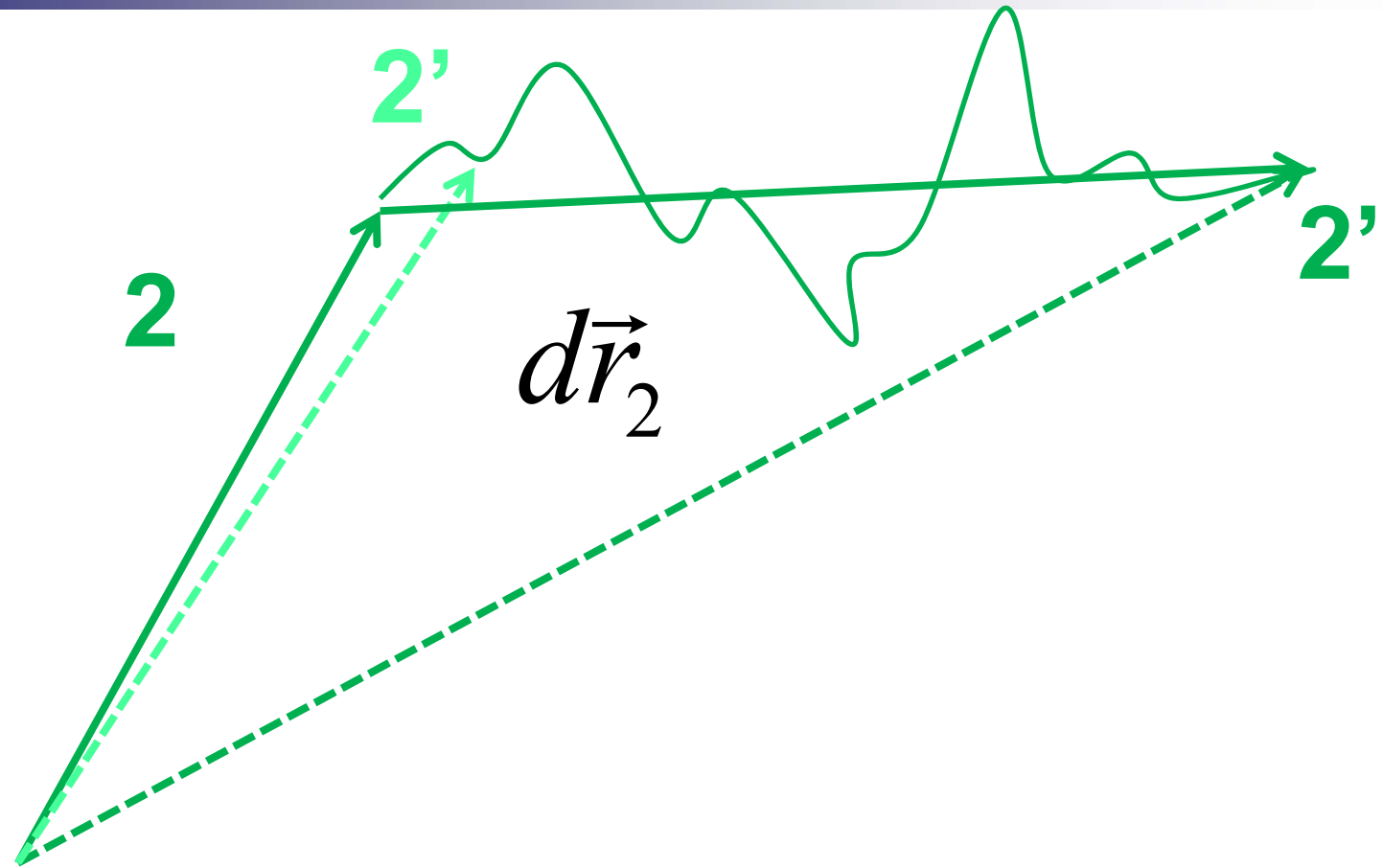
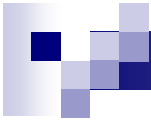
1'

1'

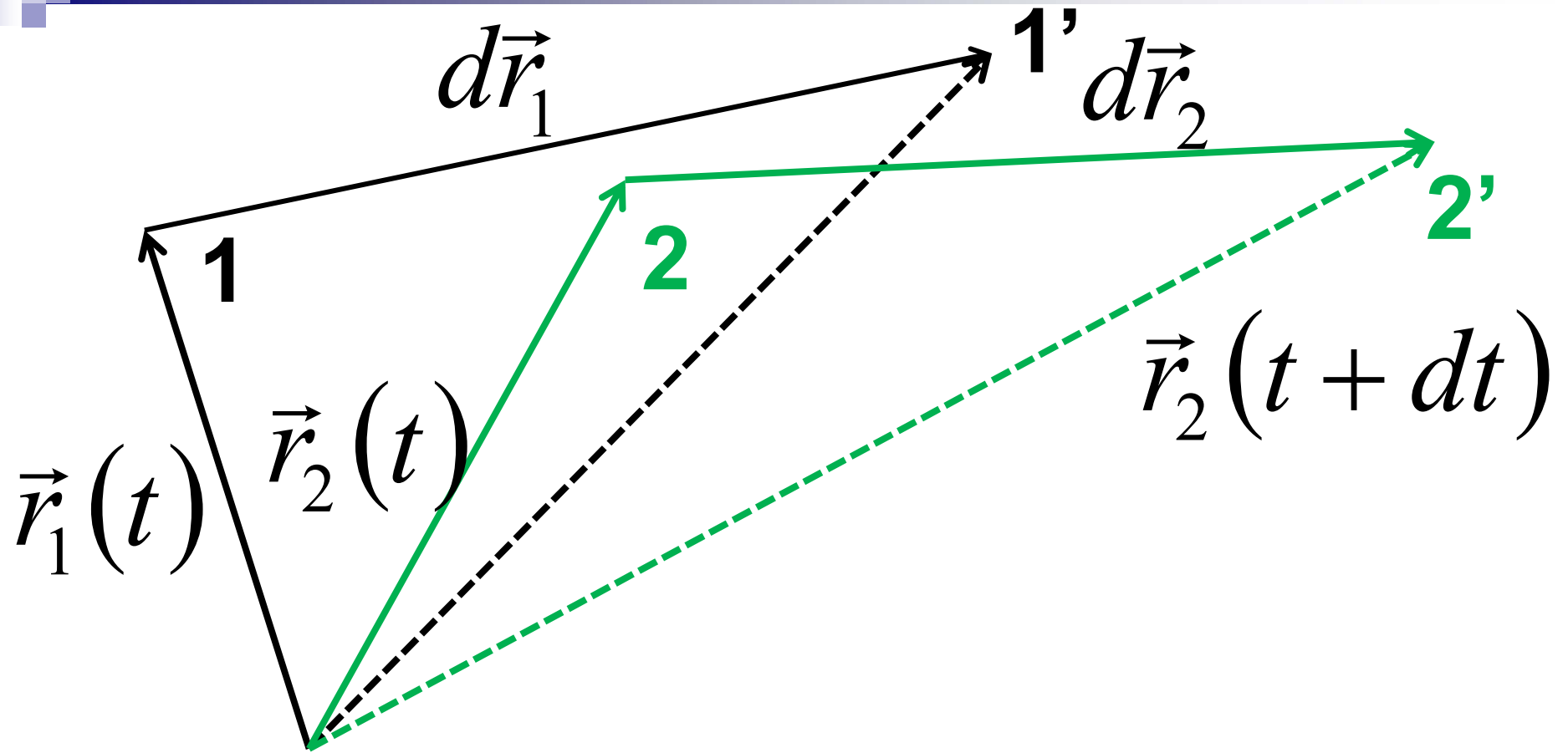
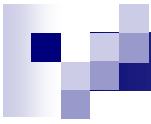


$$dA_1 = \vec{F}_{21} d\vec{r}_1$$

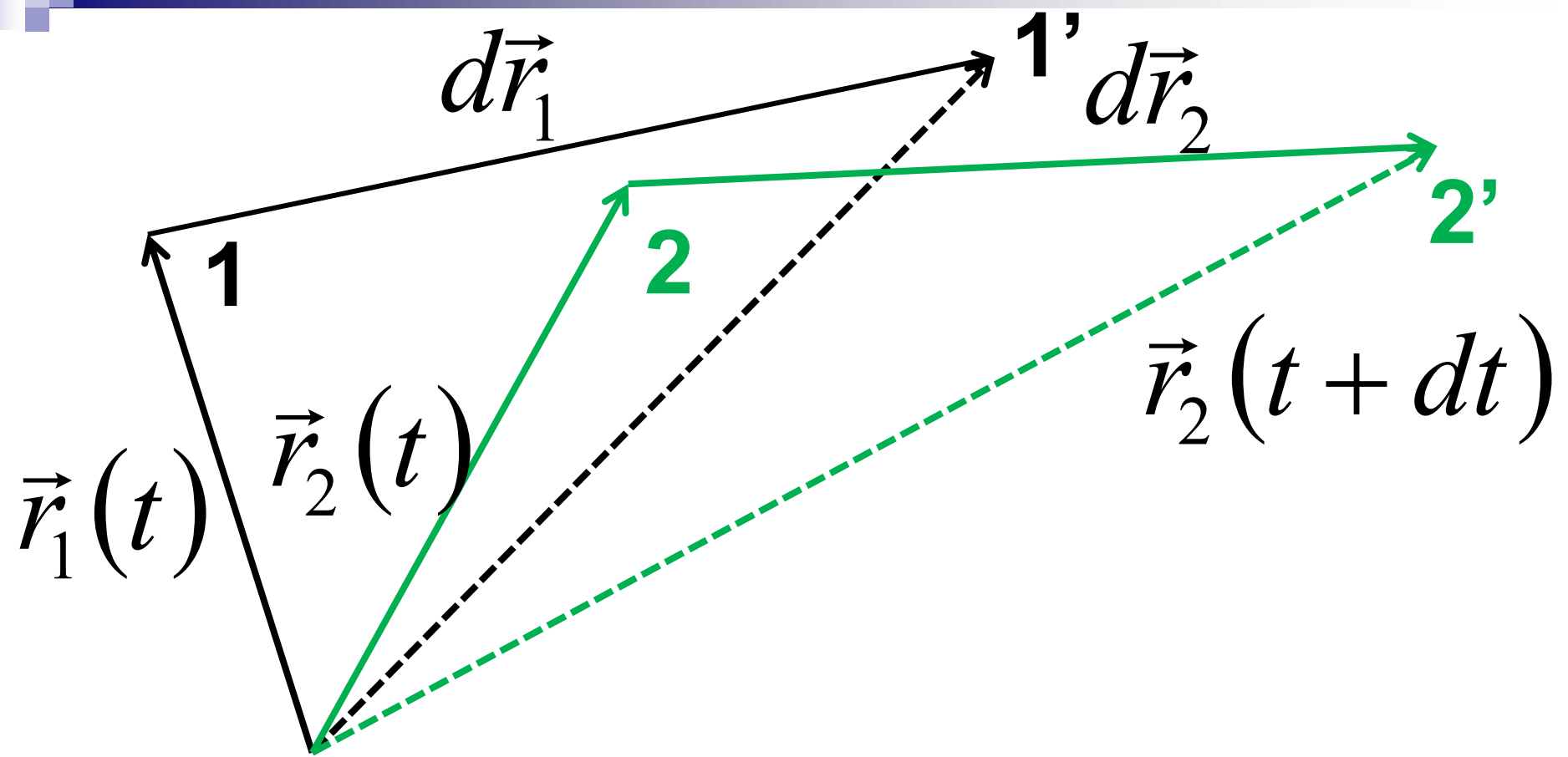
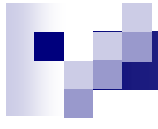




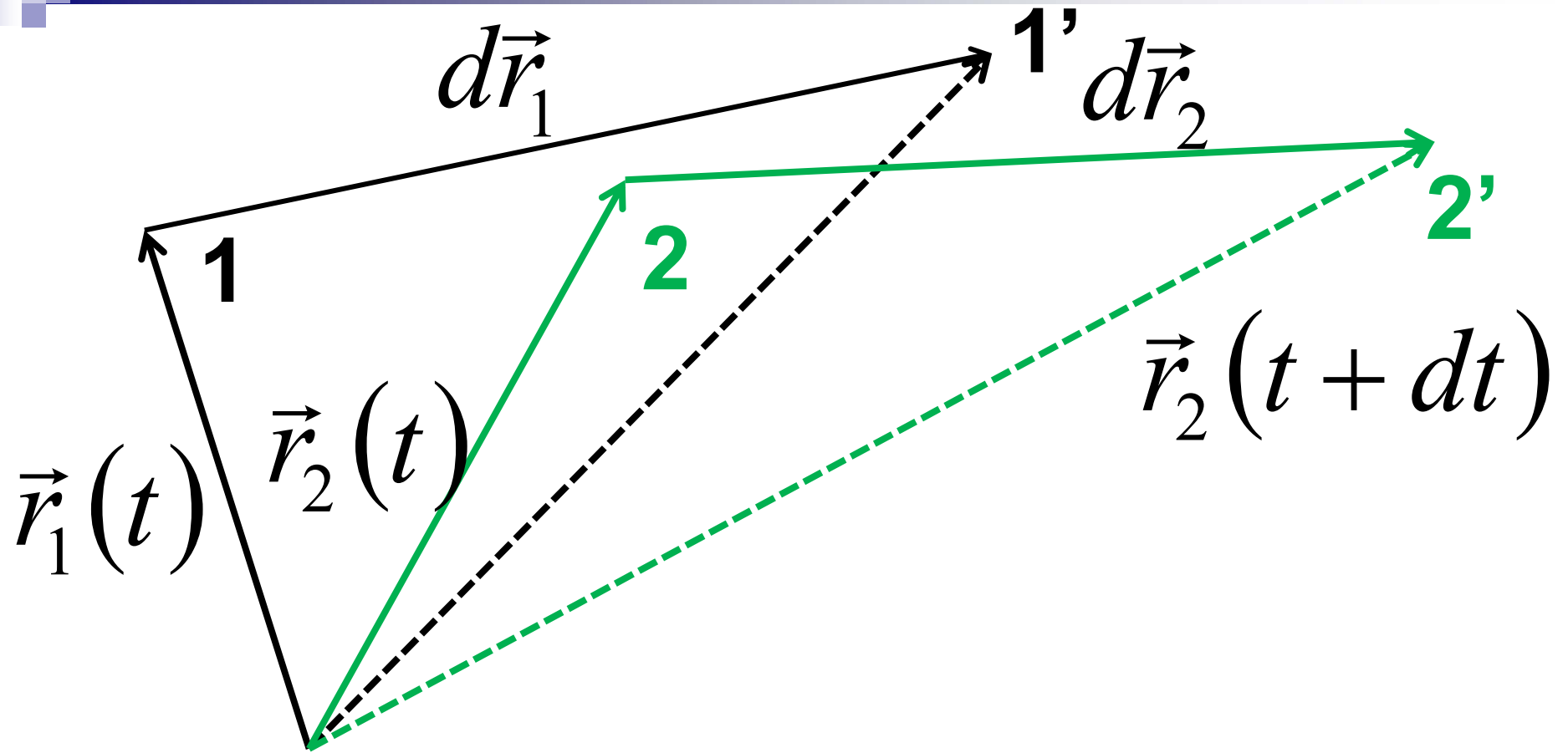
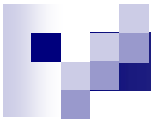
$$dA_2 = \vec{F}_{12} d\vec{r}_2$$



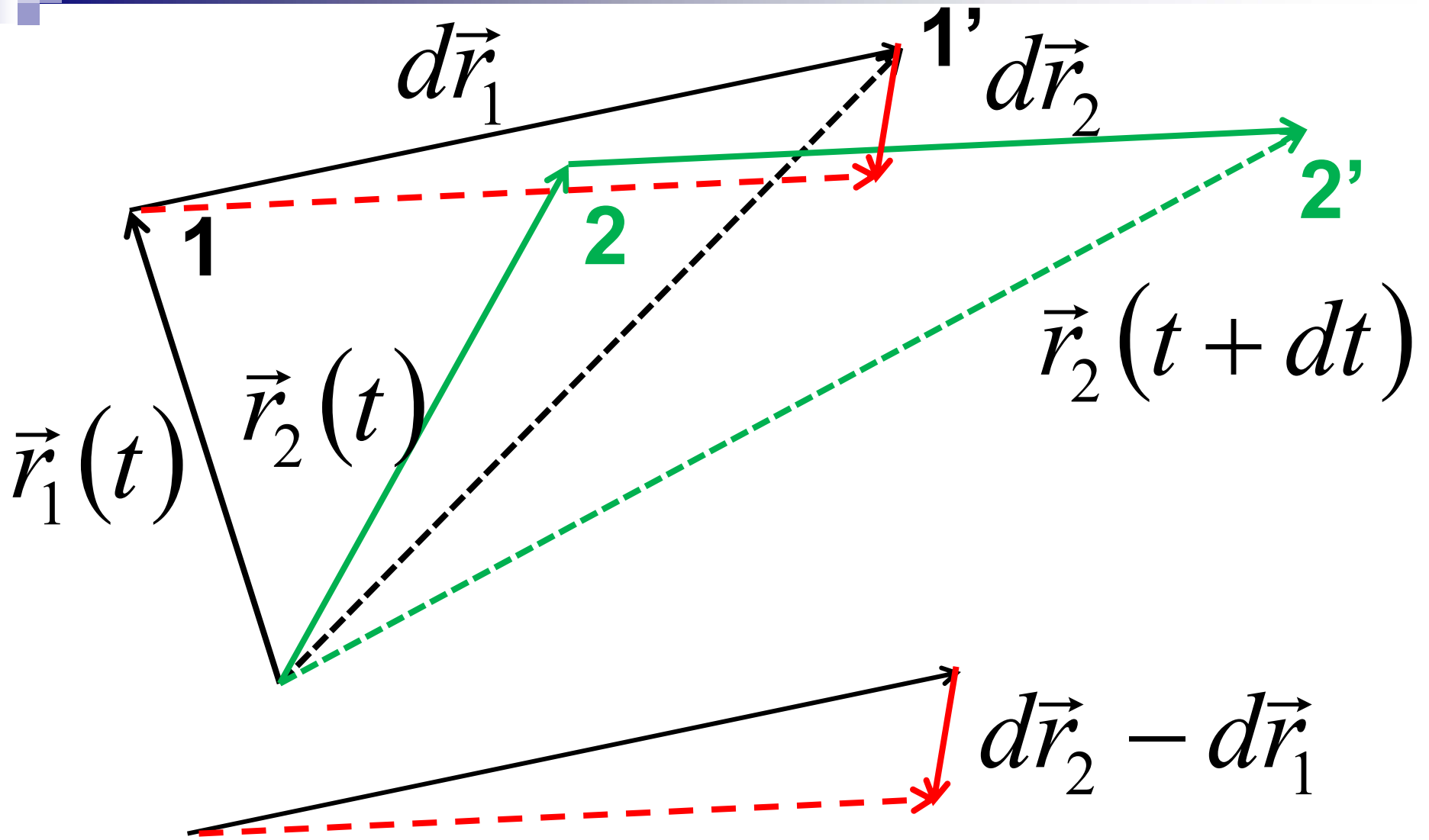
$$dA = dA_1 + dA_1 = \vec{F}_{21} d\vec{r}_1 + \vec{F}_{12} d\vec{r}_2$$



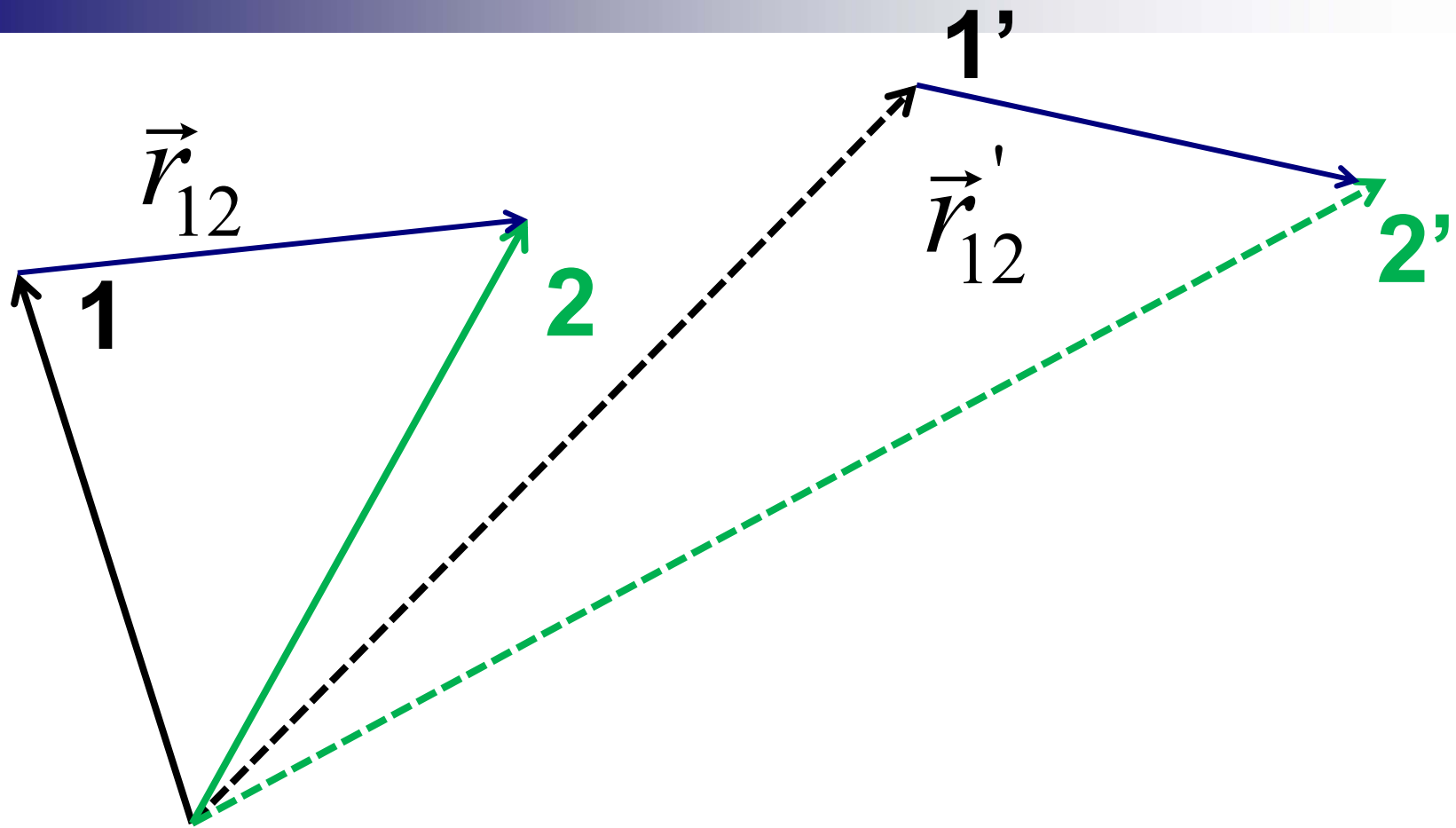
$$\begin{aligned} dA &= dA_1 + dA_2 = \vec{F}_{21} d\vec{r}_1 + \vec{F}_{12} d\vec{r}_2 = \\ &= \vec{F}_{12} d\vec{r}_2 - \vec{F}_{12} d\vec{r}_1 = \vec{F}_{12} (d\vec{r}_2 - d\vec{r}_1) \end{aligned}$$



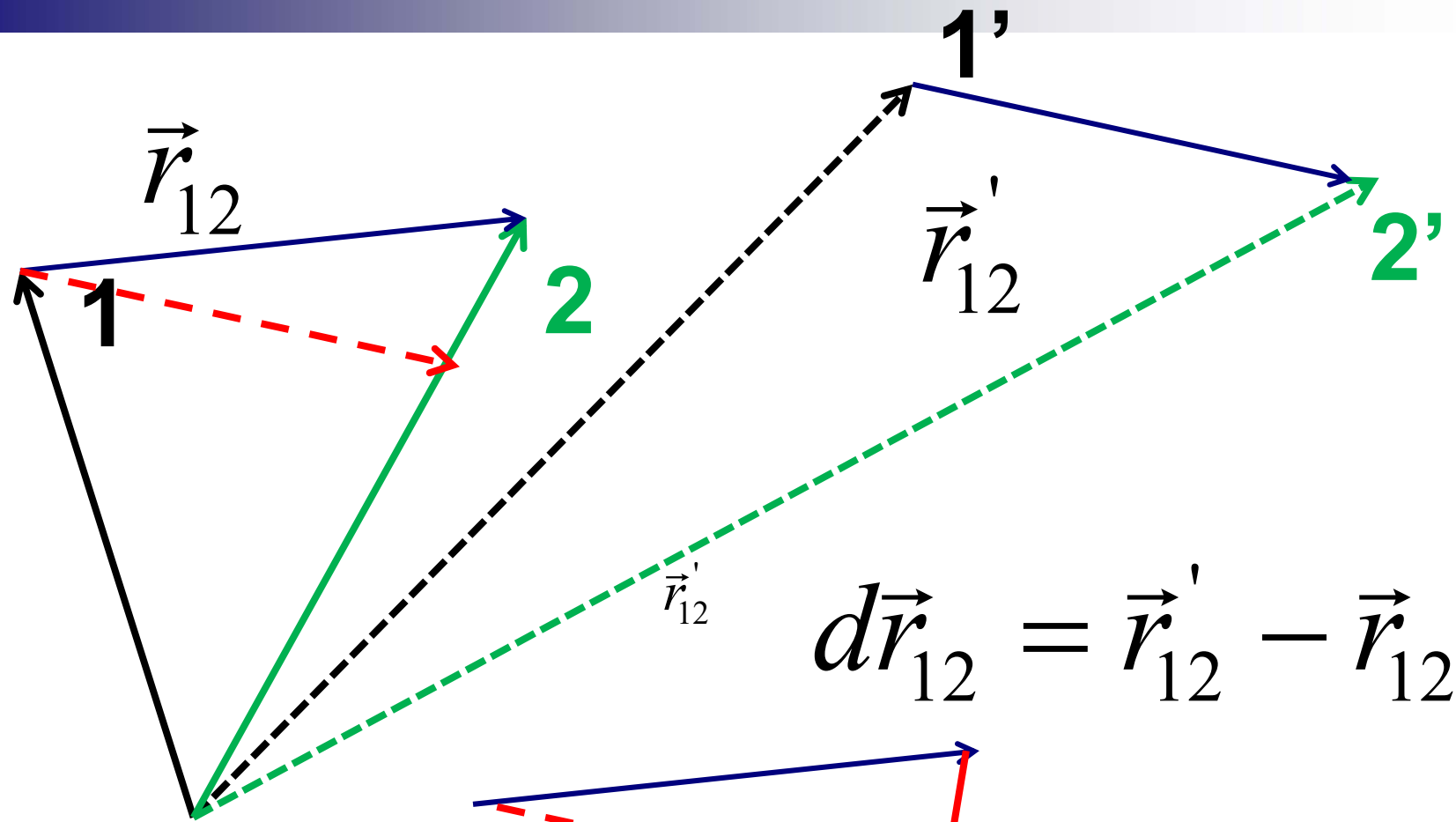
$$dA = \vec{F}_{12} (d\vec{r}_2 - d\vec{r}_1)$$



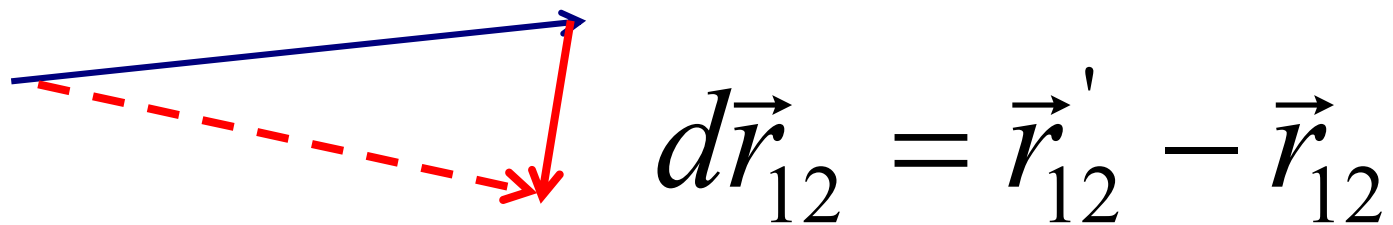
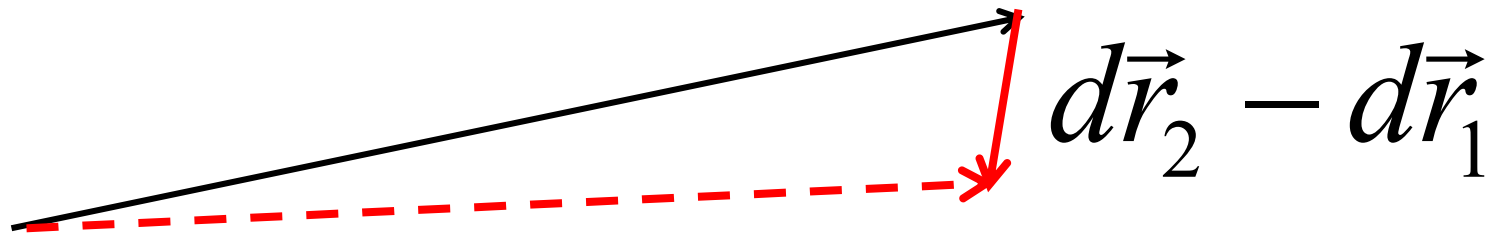
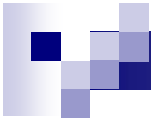
$$dA = \vec{F}_{12} (d\vec{r}_2 - d\vec{r}_1)$$



$$dA = \vec{F}_{12} (d\vec{r}_2 - d\vec{r}_1)$$



$$dA = \vec{F}_{12} (d\vec{r}_2 - d\vec{r}_1) = \vec{F}_{12} d(\vec{r}_2 - \vec{r}_1) = \\ = \vec{F}_{12} d\vec{r}_{12}$$



$$d(\vec{r}_2 - \vec{r}_1) = d\vec{r}_{12}$$



**Сила и работа при перемещении двух
взаимодействующих материальных точек**

$$\vec{F}_{12} d\vec{r}_{12} = \alpha \frac{\vec{r}_{12} d\vec{r}_{12}}{r_{12}^3} = \alpha \frac{r_{12} dr_{12}}{r_{12}^3}.$$

$$A = \int_{R_{12}}^{R'_{12}} \alpha \frac{dr_{12}}{r_{12}^2} = -\alpha \left(\frac{1}{r} \right) \Big|_{R_{12}}^{R'_{12}} = -\frac{\alpha}{R'_{12}} + \frac{\alpha}{R_{12}}.$$

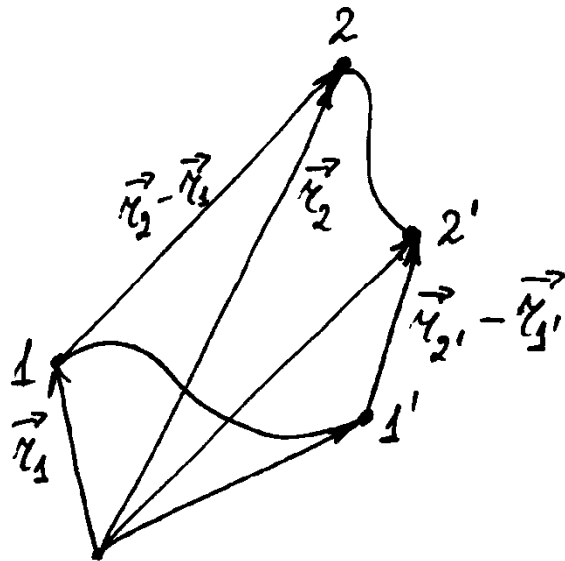


П.2.2.7. Потенциальная энергия системы
двух материальных точек.

$$A = -\frac{\alpha}{R'_{12}} + \frac{\alpha}{R_{12}}.$$

$$U = \frac{\alpha}{R_{12}} + \text{const} = U_{12}$$

П.2.2.7. Потенциальная энергия системы материальных точек - кратко.



$$\vec{F}_{12} = \alpha \frac{\vec{r}_{12}}{r_{12}^3}$$

$$\vec{r}_{12} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$$

$$dA = dA_1 + dA_2 = \vec{F}_{12} d\vec{r}_{12} = \alpha \frac{\vec{r}_{12} d\vec{r}_{12}}{r_{12}^3} = \alpha \frac{r_{12} dr_{12}}{r_{12}^3}.$$

$$A = \int_{R_{12}}^{R'_{12}} \alpha \frac{dr_{12}}{r_{12}^2} = -\alpha \left(\frac{1}{r} \right) \Big|_{R_{12}}^{R'_{12}} = -\frac{\alpha}{R'_{12}} + \frac{\alpha}{R_{12}}.$$

$$U = \frac{\alpha}{R_{12}} + \text{const}$$

- потенциальная энергия взаимодействия двух материальных точек



П.2.2.7. Потенциальная энергия системы N материальных точек.

$$U = \sum_{i=1}^N \sum_{j>i, j \neq i}^N U_{ij} = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N \sum_{j=1, j \neq i}^N U_{ij}$$



Лекция 6

План

Глава 2. Законы сохранения в простейших системах

П.2.2. Механическая энергия.

П.2.2.3. Консервативные силы. Поле сил. Потенциальная энергия материальной точки.

П.2.2.4. Потенциальная энергия м.т. в поле силы тяжести.

П.2.2.5. Потенциальная энергия м.т. в поле упругих сил.

П.2.2.6. Потенциальная энергия м.т. в гравитационном (кулоновском) поле.

П.2.2.7. Потенциальная энергия системы материальных точек.

П.2.2.8. Закон сохранения механической энергии.

П.2.2.9. Связь потенциальной энергии с силой.

П.2.3. Связь законов сохранения с однородностью пространства и времени.

Глава 3 Неинерциальные системы отсчета.

П.3.1 Неинерциальные системы отсчета. Силы инерции.

П.3.2. Проявление сил инерции на Земле.

П.2.2.8. Закон сохранения механической энергии.

Пример.

Вычислить 2-ю космическую скорость – то есть скорость, которую необходимо придать ракете, чтобы она оторвалась от Земли.

$$(0 + 0) - \left(\frac{mv_2^2}{2} - G \frac{M_3 m}{R_3} \right) = 0$$

$$v_2^2 = 2G \frac{M_3}{R_3} = 2G \frac{M_3}{R_3^2} R_3 = 2gR_3$$

$$v_2 = \sqrt{2} \sqrt{gR_3} = \sqrt{2} v_1 = 1.4 \cdot 7.9 \frac{\text{км}}{\text{с}} \approx 11.2 \frac{\text{км}}{\text{с}}$$

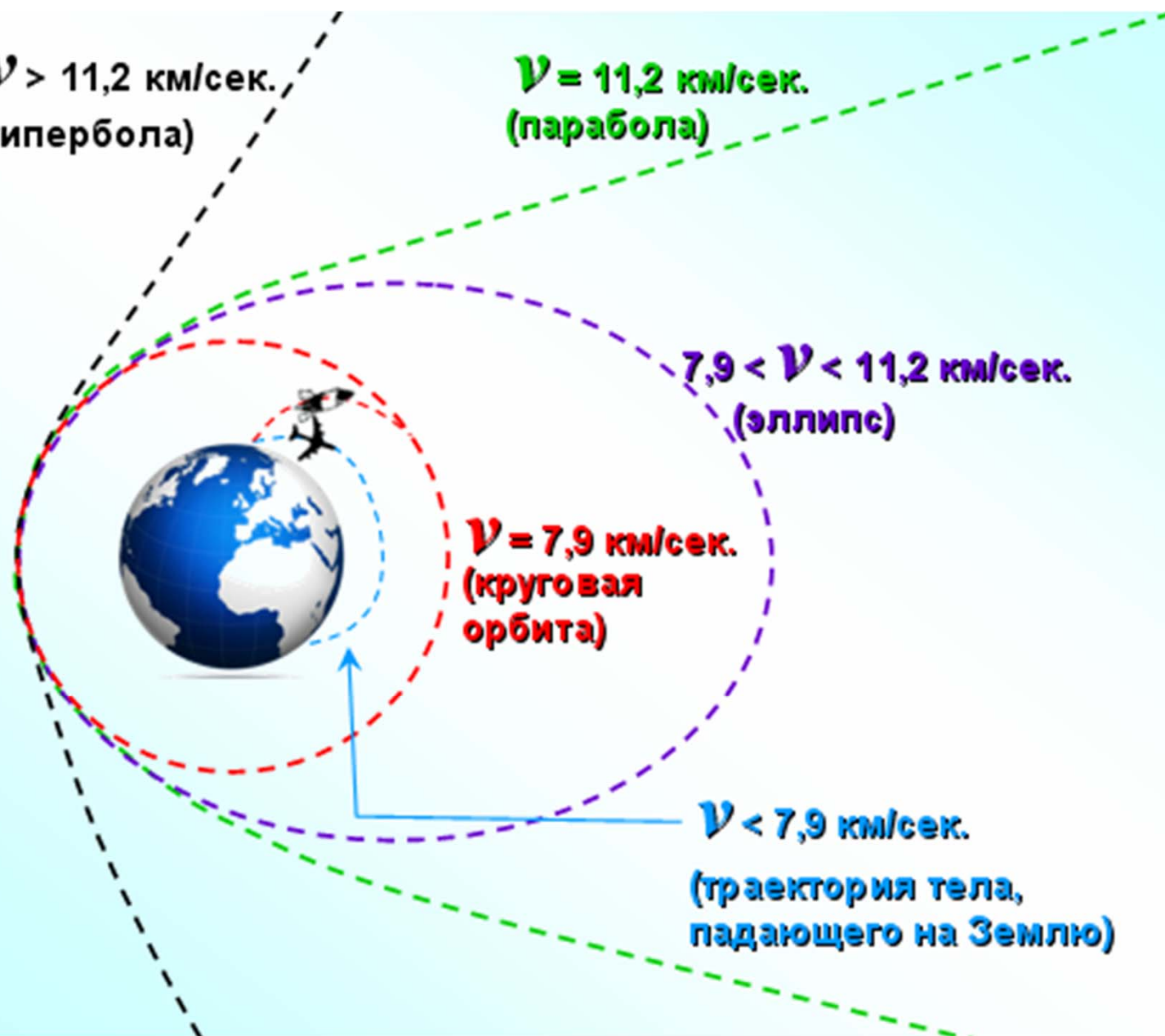
$V > 11,2$ км/сек.
(гипербола)

$V = 11,2$ км/сек.
(парабола)

$7,9 < V < 11,2$ км/сек.
(эллипс)

$V = 7,9$ км/сек.
(круговая
орбита)

$V < 7,9$ км/сек.
(траектория тела,
падающего на Землю)





Лекция 6

План

Глава 2. Законы сохранения в простейших системах

П.2.2. Механическая энергия.

П.2.2.3. Консервативные силы. Поле сил. Потенциальная энергия материальной точки.

П.2.2.4. Потенциальная энергия м.т. в поле силы тяжести.

П.2.2.5. Потенциальная энергия м.т. в поле упругих сил.

П.2.2.6. Потенциальная энергия м.т. в гравитационном (кулоновском) поле.

П.2.2.7. Потенциальная энергия системы материальных точек.

П.2.2.8. Закон сохранения механической энергии.

П.2.2.9. Связь потенциальной энергии с силой.

П.2.3. Связь законов сохранения с однородностью пространства и времени.

Глава 3 Неинерциальные системы отсчета.

П.3.1 Неинерциальные системы отсчета. Силы инерции.

П.3.2. Проявление сил инерции на Земле.

$$F_x = -\frac{\partial U}{\partial x}$$

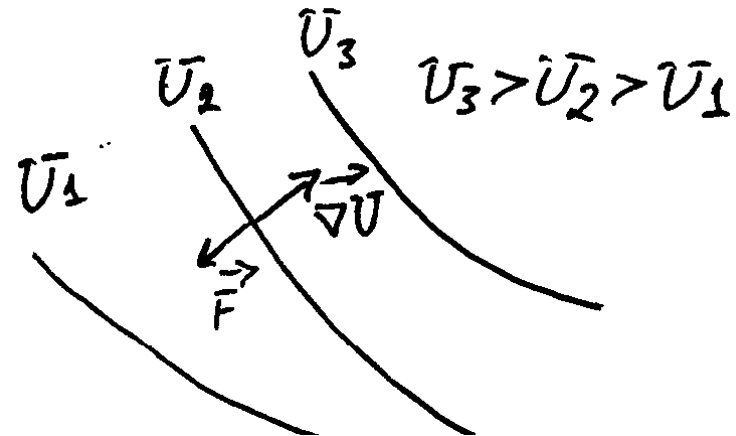
П.2.2.9. Связь потенциальной энергии с силой.

$$dA = \vec{F} d\vec{r} = -dU$$

$$F_s ds = -dU \quad \longrightarrow \quad F_s = -\frac{dU}{ds}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} F_x = -\frac{\partial U}{\partial x} \\ F_y = -\frac{\partial U}{\partial y} \\ F_z = -\frac{\partial U}{\partial z} \end{array} \right.$$

$$\vec{F} = F_x \vec{i} + F_y \vec{j} + F_z \vec{k} = -\frac{\partial U}{\partial x} \vec{i} - \frac{\partial U}{\partial y} \vec{j} - \frac{\partial U}{\partial z} \vec{k} = -\text{grad}U = -\vec{\nabla}U$$





Лекция 6

План

Глава 2. Законы сохранения в простейших системах

П.2.2. Механическая энергия.

П.2.2.3. Консервативные силы. Поле сил. Потенциальная энергия материальной точки.

П.2.2.4. Потенциальная энергия м.т. в поле силы тяжести.

П.2.2.5. Потенциальная энергия м.т. в поле упругих сил.

П.2.2.6. Потенциальная энергия м.т. в гравитационном (кулоновском) поле.

П.2.2.7. Потенциальная энергия системы материальных точек.

П.2.2.8. Закон сохранения механической энергии.

П.2.2.9. Связь потенциальной энергии с силой.

П.2.3. Связь законов сохранения с однородностью пространства и времени.

Глава 3 Неинерциальные системы отсчета.

П.3.1 Неинерциальные системы отсчета. Силы инерции.

П.3.2. Проявление сил инерции на Земле.