



Министерство образования Республики Беларусь

Учреждение образования
«Гомельский государственный технический
университет имени П. О. Сухого»

Кафедра «Механика»

О. Н. Шабловский, В. Ю. Гавриш, Н. В. Иноземцева

**ТЕОРЕТИЧЕСКАЯ МЕХАНИКА.
ДИНАМИКА**

ПРАКТИКУМ

**для студентов технических специальностей
дневной и заочной форм обучения**

Электронный аналог печатного издания

Гомель 2023

УДК 531(075.8)
ББК 22.21я73
Ш13

*Рекомендовано к изданию научно-методическим советом
машиностроительного факультета ГГТУ им. П. О. Сухого
(протокол № 4 от 04.04.2023 г.)*

Рецензент: проф. каф. теоретической физики ГГУ им. Ф. Скорины
д-р физ.-мат. наук *Н. В. Максименко*

Шабловский, О. Н.
Ш13 Теоретическая механика. Динамика : практикум для студентов техн. специальностей днев. и заоч. форм обучения / О. Н. Шабловский, В. Ю. Гавриш, Н. В. Иноземцева. – Гомель : ГГТУ им. П. О. Сухого, 2023. – 80 с. – Систем. требования: PC не ниже Intel Celeron 300 МГц ; 32 Mb RAM ; свободное место на HDD 16 Mb ; Windows 98 и выше ; Adobe Acrobat Reader. – Режим доступа: <https://elib.gstu.by>. – Загл. с титул. экрана.

ISBN 978-985-535-523-7.

Содержит задачи, охватывающие основные разделы динамики материальной точки и динамики механической системы. Приведенные задания предназначены как для выполнения расчетно-графических работ, так и для самостоятельных работ студентов.

Для студентов технических специальностей дневной и заочной форм обучения.

УДК 531(075.8)
ББК 22.21я73

ISBN 978-985-535-523-7

© Шабловский О. Н., Гавриш В. Ю.,
Иноземцева Н. В., 2023
© Учреждение образования «Гомельский
государственный технический университет
имени П. О. Сухого», 2023

Введение

Данный практикум не содержит подробных выводов основных формул и теорем, поэтому изучение теоретического материала некоторых разделов рекомендуется проводить самостоятельно.

Основное уравнение динамики материальной точки

$$\vec{F} = m\vec{a} \quad (1)$$

(второй закон Ньютона) и следующие из этого уравнения две задачи динамики подробно изложены в [1, 2]. Определение кинетической энергии точки

$$T = \frac{m\vec{v}^2}{2} = \frac{m}{2}(v_x^2(t) + v_y^2(t) + v_z^2(t)), \quad (2)$$

работы силы

$$A_{1,2}(\vec{F}) = \int_{s_1}^{s_2} F_\phi ds = \int_{t_1}^{t_2} (F_x v_x(t) + F_y v_y(t) + F_z v_z(t)) dt, \quad (3)$$

а также теорему об изменении кинетической энергии точки

$$A_{1,2}(\vec{F}) = T(t_2) - T(t_1) \quad (4)$$

рекомендуется изучать по учебникам [2–4].

Задачи о колебаниях материальной точки сводятся к решению линейных дифференциальных уравнений второго порядка с постоянными коэффициентами.

Ниже приведем основные соотношения из теории колебаний (результаты будут использоваться в задачах 5–7).

Движение точки массы m под действием силы упругости и силы сопротивления вдоль оси Ox описывается уравнением

$$m\ddot{x}(t) = (\vec{F}_{\text{упр}})_x + (\vec{F}_{\text{сопр}})_x \quad (5)$$

или с использованием выражений

$$(\vec{F}_{\text{упр}})_x = -cx(t); \quad (\vec{F}_{\text{сопр}})_x = -\alpha\dot{x}(t),$$

где c – жесткость упругого элемента ($c > 0$, $[c] = \text{Н/м} = \text{кг/с}^2$),
 α – коэффициент сопротивления ($\alpha > 0$, $[\alpha] = (\text{Н} \cdot \text{с})/\text{м} = \text{кг/с}$). В результате получаем

$$m\ddot{x}(t) + \alpha\dot{x}(t) + cx(t) = 0. \quad (6)$$

После приведения уравнения (6) к стандартному виду

$$\ddot{x}(t) + 2\beta\dot{x}(t) + \omega_0^2 x(t) = 0; \quad \beta = \frac{\alpha}{2m}; \quad \omega^2 = \frac{c}{m}, \quad (7)$$

где β – параметр сопротивления среды; ω – параметр упругости (собственная частота), получаем дифференциальное уравнение, описывающее различные случаи колебаний материальной точки.

Случай $\beta = 0$ соответствует свободным колебаниям с периодом $T = 2\pi/\omega$:

$$\ddot{x}(t) + \omega_0^2 x(t) = 0. \quad (8)$$

Решением уравнения (8) является выражение

$$x(t) = A \sin(\omega t + \varphi_0), \quad (9)$$

в котором A – амплитуда колебаний и φ_0 – начальная фаза [5, 6]:

$$A = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{v_{0x}}{\omega}\right)^2}; \quad \varphi_0 = \text{arctg}\left(\frac{\omega x_0}{v_{0x}}\right). \quad (10)$$

Эти величины определены через начальную координату $x_0 = x(0)$ и начальную скорость точки $v_{0x} = \dot{x}(0)$.

Основным свойством свободных колебаний является постоянная амплитуда.

Графики колебательного процесса для различных значений начальных условий представлены на рис. 1.

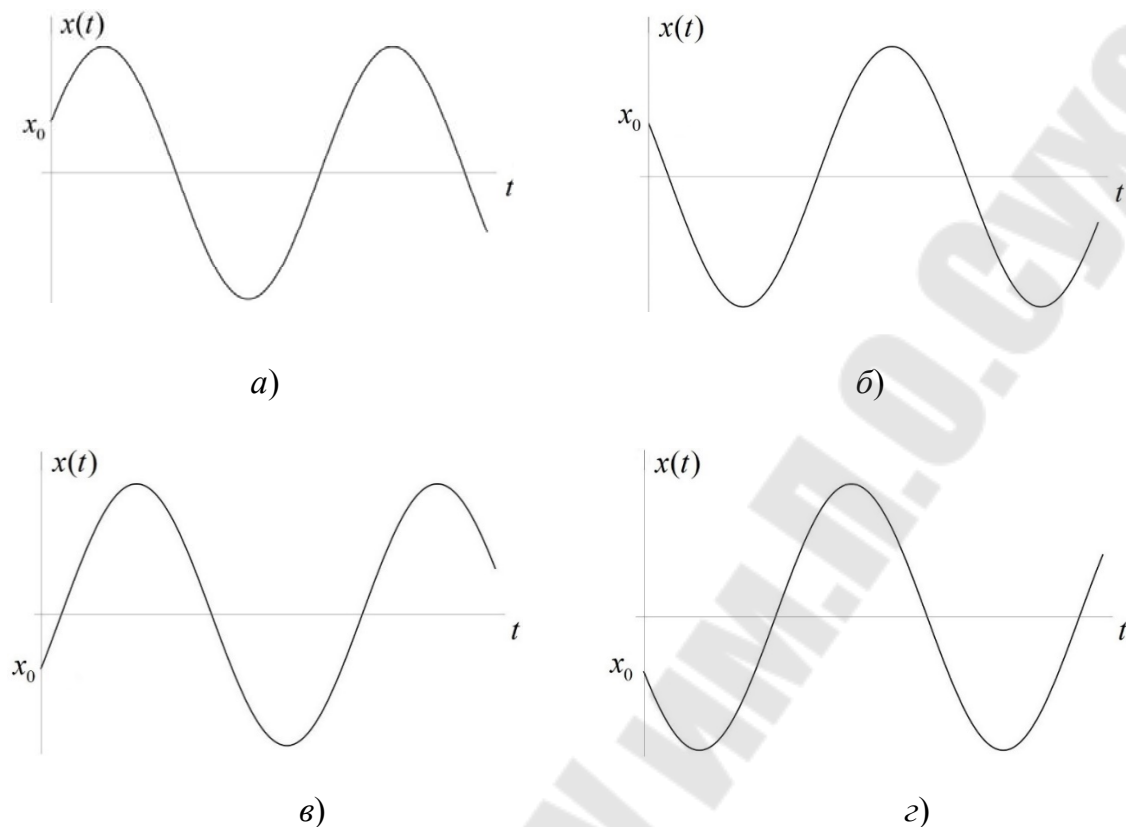


Рис. 1. Графики свободных колебаний для различных знаков x_0 и v_{0x} :
 а – график свободных колебаний в случае $x_0 > 0, v_{0x} > 0$; б – график свободных колебаний в случае $x_0 > 0, v_{0x} < 0$; в – график свободных колебаний в случае $x_0 < 0, v_{0x} > 0$; г – график свободных колебаний в случае $x_0 < 0, v_{0x} < 0$

Случаю затухающих колебаний соответствует значение $\nu > 0$. Если выполняется соотношение $\nu \geq \omega$, то имеем режим аperiodического затухания, так как сила сопротивления преобладает над силой упругости. Решение дифференциального уравнения (7) в таком случае примет следующий вид:

$$x(t) = C_1 e^{(-\nu + \sqrt{\nu^2 - \omega^2})t} + C_2 e^{(-\nu - \sqrt{\nu^2 - \omega^2})t}. \quad (11)$$

Константы C_1, C_2 определяются из начальных условий x_0 и v_{0x} . Графики аperiodического режима колебаний для различных значений x_0 и v_{0x} представлены на рис. 2.

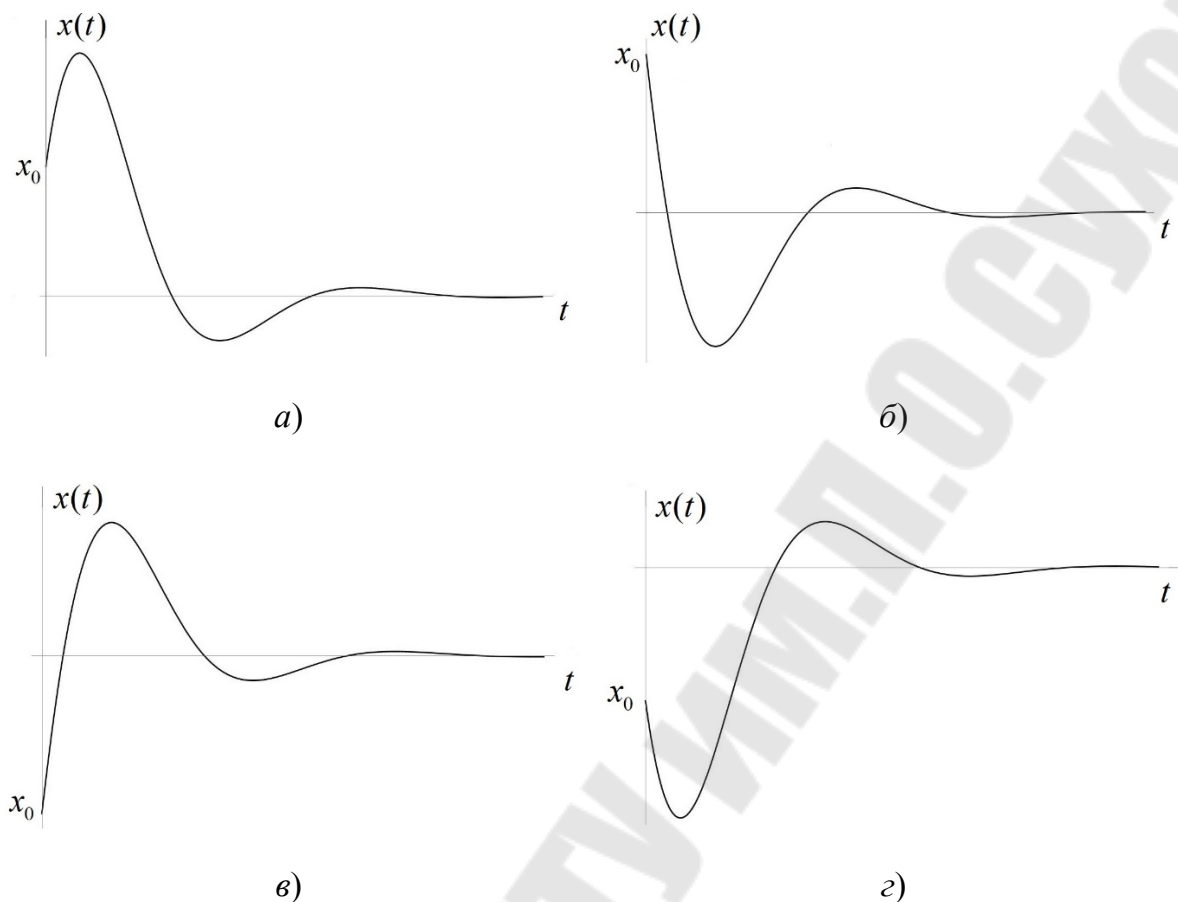


Рис. 2. Графики аperiodического движения для различных начальных условий x_0 и v_{0x} :

a – график колебаний в случае $x_0 > 0, v_{0x} > 0$; *б* – график колебаний в случае $x_0 > 0, v_{0x} < 0$; *в* – график колебаний в случае $x_0 < 0, v_{0x} > 0$; *г* – график колебаний в случае $x_0 < 0, v_{0x} < 0$

Наконец, случаю $\omega > \nu$ соответствует периодический режим затухающих колебаний с периодом $T_{3.к} = 2\pi / \sqrt{\omega^2 - \nu^2}$, так как сила упругости преобладает над силой сопротивления. Решением дифференциального уравнения (7) в таком случае является

$$x(t) = ae^{-\nu t} \sin\left(\sqrt{\omega^2 - \nu^2}t + \varphi_0\right), \quad (12)$$

где a и φ_0 определяются из начальных условий [6, 7]. Амплитуда A затухающих колебаний из (10) определяется как

$$A_{3.к}(t) = ae^{-\nu t}; A_{3.к} \rightarrow 0 \text{ при } t \rightarrow \infty. \quad (13)$$

Графики периодического режима затухающих колебаний для различных значений x_0 и v_{0x} представлены на рис. 3.

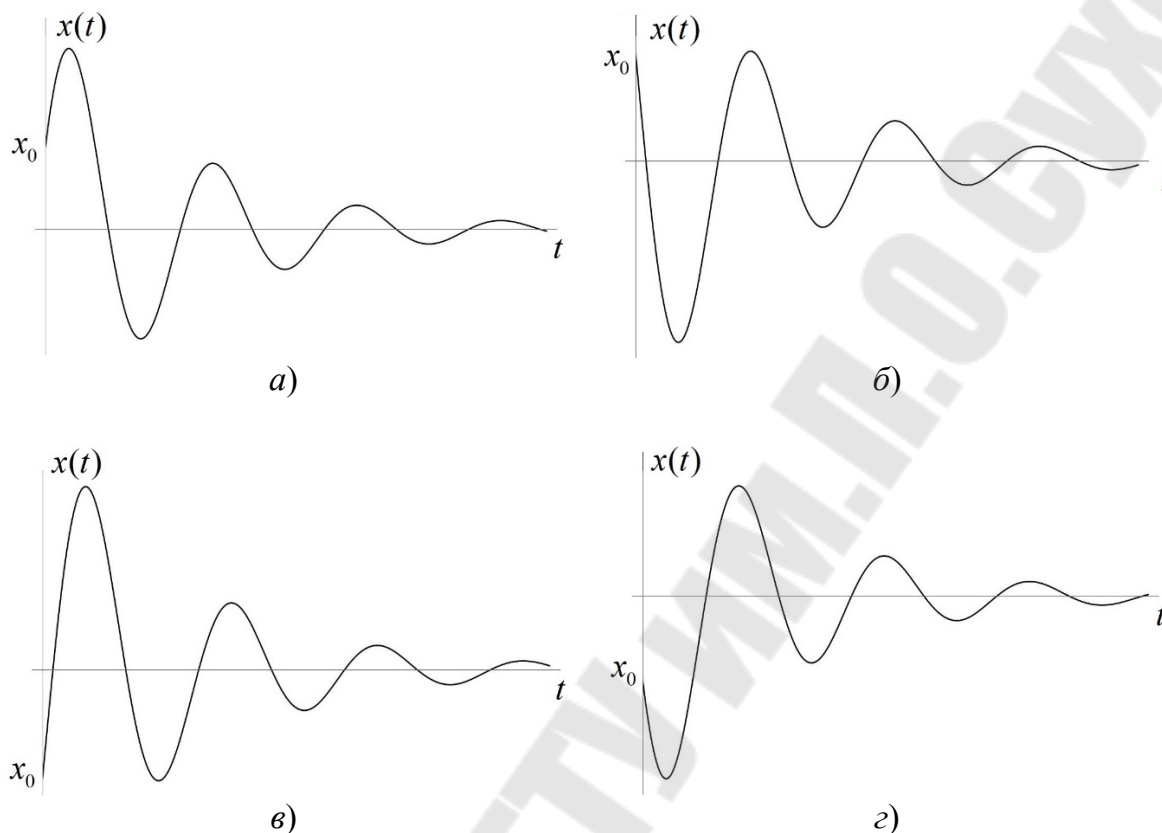


Рис. 3. Графики периодического затухания для различных начальных условий x_0 и v_{0x} :

a – график колебаний в случае $x_0 > 0, v_{0x} > 0$; *б* – график колебаний в случае $x_0 > 0, v_{0x} < 0$; *в* – график колебаний в случае $x_0 < 0, v_{0x} > 0$; *г* – график колебаний в случае $x_0 < 0, v_{0x} < 0$

Задача 8 посвящена вынужденным колебаниям. Ниже кратко определим основные соотношения в изучаемом случае. Дифференциальное уравнение вынужденных колебаний записывается в виде

$$m\ddot{x}(t) = -cx(t) + H \sin(pt + d), \quad (14)$$

где H – амплитуда возмущающей силы и p – ее частота. Приведем (14) к стандартному виду:

$$\ddot{x}(t) + \omega_0^2 x(t) = h \sin(pt + d), \quad (15)$$

где $h = H/m$ и $\omega_0^2 = c/m$ – собственная частота колебаний. Отметим, что случай $p < \omega_0$ соответствует вынужденным колебаниям малой

частоты, $p > \omega$ – вынужденным колебаниям большой частоты. В случае $p = \omega$ наступает резонанс колебаний. В примере решения задачи 8 будет изложена процедура решения дифференциального уравнения (14), поэтому ниже приведем ответ только для случая резонанса [8, 9]:

$$x(t) = A \sin(\omega t + \varphi_0) + x_{\text{резонанс}}(t), \quad (16)$$

где

$$x_{\text{резонанс}}(t) = \frac{h}{2\omega} t \sin\left(pt + \delta - \frac{p}{2}\right). \quad (17)$$

Зависимость $x_{\text{резонанс}}(t)$ представлена на рис. 4.

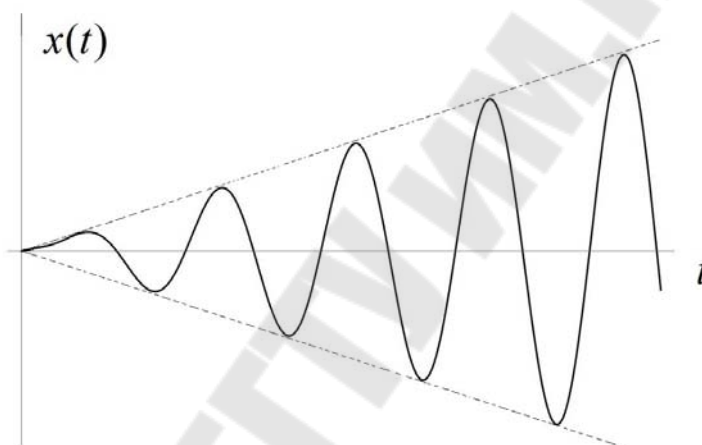


Рис. 4. График вынужденных колебаний точки при резонансе

Задача 9 посвящена динамике вращательного движения тела. Основное уравнение

$$\vec{M} = J_z \vec{\epsilon} \quad (18)$$

используется для решения задачи о вращении однородного диска с моментом инерции $J_z = mR^2/2$. Отметим, что общее выражение и примеры расчета моментов инерций однородных тел представлены в [7, 10].

Раздел аналитической механики предлагаемого практикума посвящен уравнению Лагранжа второго рода

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}} - \frac{\partial T}{\partial q} = Q \quad (19)$$

для систем с одной степенью свободы. Вывод уравнения Лагранжа, а также определение обобщенной силы Q изложены в [5, 11].

Отметим также, что в практикуме используются элементы дифференциального и интегрального исчисления. Эти теоретические вопросы подробно изложены в учебниках [9, 12, 13].

ЗАДАЧА № 1

Точка M массы m движется вдоль прямой OX указанному закону $x(t)$.

Найти:

1. Скорость $v_x(t)$, а также ускорение точки $a_x(t)$.
 2. Выражение для силы, действующую на точку $F_x(t)$, модуль силы в указанный момент времени t_1 .
 3. Работу силы $A(F_x)$ при $t \in [t_1, t_2]$.
 4. Импульс силы при $t \in [t_2, t_3]$.
- Исходные данные приведены в табл. 1.1.

Таблица 1.1

Исходные данные

№ п/п	m , кг	$x(t)$, м	t_1 , с	t_2 , с	t_3 , с
1	2,5	$-3t^2 + 3 \cos((pt) / 4)$	1,5	2	7
2	1,5	$t^3 - 4 \cos((pt) / 4)$	2,5	5,5	9
3	2	$8e^t - \sin((pt) / 2)$	3	2	7
4	3,5	$\cos((pt) / 2) + 6 \sin((pt) / 3)$	4	3	9,5
5	4	$5e^t + \sin((pt) / 4)$	1,5	5	8,5
6	2,5	$t^2 - 3 \sin((pt) / 3)$	2	5,5	8,5
7	3	$t^3 + e^{3t} - 4 \cos((pt) / 2)$	1	4,5	8,5
8	4	$e^t - t^2 - 5 \cos((pt) / 3)$	2,5	5	7,5
9	2,5	$-3t^3 + 2 \cos((pt) / 3)$	3	4,5	7
10	1,5	$6t^2 + 3 \sin((pt) / 4)$	3	3	7,5
11	2,5	$6 \cos((pt) / 4)$	0,5	2	7,5
12	3,5	$-2e^t + 2 \sin((pt) / 2)$	1,5	1	9
13	1	$4e^t + 6t^3 - 5 \sin((pt) / 4)$	0,5	4	9,5
14	3	$t^3 - 3 \sin((pt) / 4)$	4	2	6,5
15	3,5	$\cos((pt) / 2) + 8 \sin((pt) / 4)$	0,5	4,5	8,5
16	3	$e^t - 4 \cos((pt) / 4)$	4	5	6,5
17	3	$2 \cos((pt) / 2) - 4 \sin((pt) / 3)$	1,5	4	7,5
18	3	$7e^t + 2t^2 - 5 \sin((pt) / 2)$	2	3	9
19	3	$e^{2t} + 7t^3 + 2 \cos((pt) / 3)$	1	5	9,5

№ п/п	m, кг	x(t), м	t ₁ , с	t ₂ , с	t ₃ , с
20	3,5	$3e^{3t} - t + \cos((pt) / 2)$	4	5,5	9
21	2,5	$6t^2 - 8\cos((pt) / 2)$	2,5	5	7,5
22	1	$4t^3 + 6\sin((pt) / 4)$	3,5	1	9,5
23	2,5	$5t^3 + 6\cos((pt) / 4)$	2,5	3	8,5
24	1	$5e^{2t} + \sin((pt) / 2)$	1,5	4	8
25	4	$3\cos((pt) / 3) - 2\sin((pt) / 4)$	2	1	6,5
26	2,5	$e^t + 8t + 2\cos((pt) / 2)$	0,5	1	8
27	1	$-5t^2 + 3t + 6\sin((pt) / 3)$	0,5	2	10
28	1	$3e^{3t} - 5\sin((pt) / 2)$	3	4	10
29	3,5	$8e^{2t} + 3\cos((pt) / 4)$	3,5	4,5	7
30	3	$2t^2 + 6\cos((pt) / 4)$	0,5	1	7
31	4	$4t^2 + 6\cos((pt) / 4)$	3	5	7
32	3	$\cos((pt) / 6) + t - 2\sin((pt) / 4)$	0,5	2	8
33	2	$\cos((pt) / 2) - 7\sin((pt) / 3)$	3,5	3	9
34	0,5	$4e^{2t} - t^2 + 4\sin((pt) / 2)$	2,5	1	7
35	1	$2\cos((pt) / 2) - 5\sin((pt) / 2)$	4	3	7,5
36	2	$7e^{3t} - 2\cos((pt) / 4) + t^2$	1	5	10
37	1	$e^{2t} + 7\cos((pt) / 2)$	1	2	9
38	2	$7e^{2t} + 2t^2 - \sin(pt)$	1	3	7
39	3,5	$e^{4t} - 2\cos((pt) / 3)$	2,5	3	6,5
40	1,5	$5e^t + 6t^3 - 4\sin((pt) / 4)$	3,5	1	9,5
41	2	$-5e^{3t} + \cos((pt) / 4)$	3	4,5	10
42	1,5	$e^{2t} + 5t^2 + 8t^3 - 3$	0,5	1	9,5
43	2,5	$8t^3 - 4\cos((pt) / 3)$	2,5	3	8,5
44	1,5	$8t^3 + 3\sin((pt) / 4)$	3	4	7,5
45	1	$e^{3t} - 5t^3 - 4\cos((pt) / 4)$	1	5	9,5
46	2	$-5t^3 + 8\cos((pt) / 3)$	3,5	4	9
47	2	$5e^{2t} + 7\sin((pt) / 2)$	1	4	8,5
48	1,5	$8e^t + 7t^2 + 4\cos((pt) / 3)$	3	5,5	9
49	1,5	$-3t^2 + 7\cos((pt) / 2)$	1,5	3	9
50	2	$4e^{3t} + 6t + 4\sin((pt) / 4)$	1	5,5	8
51	4	$t^2 - 3t - 5\sin((pt) / 2)$	2	3	9
52	3,5	$5t^3 - e^t + \sin((pt) / 4)$	3	4	9

№ п/п	m, кг	$x(t), м$	$t_1, с$	$t_2, с$	$t_3, с$
53	1,5	$3e^t + 3t + 8 \cos((pt) / 2)$	2	5,5	8,5
54	2,5	$7 \sin((pt) / 4) - t^2 + 5$	4	4,5	8
55	0,5	$2t + \cos((pt) / 3) + \sin((pt) / 2)$	1	3	9,5
56	3	$3t^4 - 5 \cos((pt) / 4)$	1	1	8
57	1,5	$7 \cos((pt) / 4) + 4 \sin((pt) / 3)$	3	3	6,5
58	0,5	$2t^3 + \cos((pt) / 2) + 5 \sin((pt) / 4)$	0,5	3	9,5
59	3,5	$e^t + 2t^2 - \sin((pt) / 4)$	3	5,5	7,5
60	1,5	$3 \sin((pt) / 3) - 4e^{2t} + 3$	3,5	4,5	6,5
61	4	$5e^t + 2 \sin((pt) / 3) - t^2$	0,5	4	7
62	3,5	$2 \sin((pt) / 4) - 5 \cos((pt) / 3)$	1	5	9,5
63	3,5	$e^t - 2 \cos((pt) / 3)$	1	2	8
64	4	$-3e^t + 3 \cos((pt) / 3)$	1	3	10
65	2	$4e^{(2t)} - \cos((pt) / 4)$	1,5	2	7
66	2	$2 \cos((pt) / 3) + \sin((pt) / 4)$	1,5	5	8,5
67	1	$3 \cos((pt) / 2) - 5 \sin((pt) / 3)$	1	5,5	8,5
68	4	$t + 6 \cos((pt) / 4) - 3 \sin((pt) / 3)$	0,5	4,5	10
69	3	$-\cos((pt) / 4) - 2 \sin((pt) / 3)$	0,5	1	10
70	1	$2e^{3t} + 4 \cos((pt) / 3) + \sin((pt) / 4)$	4	1	8,5
71	1,5	$5 \cos((pt) / 2) - 2 \sin((pt) / 3)$	2,5	3	9,5
72	3,5	$\sin((pt) / 4)$	1	4	9
73	4	$5e^t + 3 \cos((pt) / 2) - 2 \sin((pt) / 2)$	1	2	6,5
74	3	$3 \cos((pt) / 2) - 3 \sin((pt) / 3)$	0,5	2	7,5
75	0,5	$6e^{(2t)} + 6t^3$	2,5	4	8
76	3	$2t + 2 \cos((pt) / 2)$	3	5,5	10
77	3,5	$\cos((pt) / 3) + \sin((pt) / 4)$	2	3	7
78	1,5	$5e^{2t} - \cos((pt) / 4) + 5 \sin((pt) / 3)$	1	4	7,5
79	2,5	$-2t^3 + 6 \sin((pt) / 3)$	1,5	2	7
80	2,5	$3e^{2t} + t^2 + 6 \cos((pt) / 3)$	3,5	4,5	8
81	1	$-5 \cos((pt) / 3) + \sin((pt) / 3)$	2,5	4,5	7
82	0,5	$4 \cos((pt) / 4) + 4 \sin((pt) / 3)$	1,5	3	8
83	1,5	$e^t - 2 \cos((pt) / 3)$	2	4	7,5
84	1,5	$3t + 8 \cos((pt) / 4) + 5 \sin((pt) / 2)$	1,5	1	9
85	2	$8t + 2 \cos((pt) / 2) + 8 \sin((pt) / 2)$	4	4,5	9,5
86	4	$3e^{2t} + 7 \cos((pt) / 3) - 5t$	3,5	5	8,5

№ п/п	m , кг	$x(t)$, м	t_1 , с	t_2 , с	t_3 , с
87	2	$7 \cos((pt) / 2) + 6 \sin((pt) / 3)$	2,5	2	6,5
88	1	$t^2 + 6 \cos((pt) / 4) + 5 \sin((pt) / 2)$	1,5	5	7,5
89	2,5	$-5 \sin((pt) / 3)$	2,5	4	6,5
90	3,5	$e^{4t} + t^4 + 7 \sin((pt) / 3)$	3	5,5	10
91	2	$3t^2 + 5 \cos((pt) / 4) - 4 \sin((pt) / 4)$	2,5	2	8,5
92	2	$3e^{3t} - 3t^2 + 4 \cos((pt) / 3)$	2,5	1	8,5
93	1	$8t^3 + 3 \cos((pt) / 2) + 6 \sin((pt) / 3)$	4	5,5	7,5
94	0,5	$4e^{3t} - 2t^2 - 2 \cos((pt) / 2)$	3	3	7,5
95	4	$e^t + 8 \cos((pt) / 2)$	1,5	4,5	10
96	0,5	$4t + \sin((pt) / 3)$	1	2	6,5
97	3	$3t^2 + 2 \cos((pt) / 2) - 5 \sin((pt) / 4)$	2,5	3	10
98	1	$4e^{3t} + 2t^2 + 4 \cos((pt) / 4)$	1	2	7,5
99	2,5	$3t - 3 \cos((pt) / 3) - 4 \sin((pt) / 2)$	2	3	7
100	3,5	$2t + 8 \cos((pt) / 4) + \sin((pt) / 4)$	2	4	9

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $x(t) = t^2 + \sin((pt) / 6) - e^t$ м; $t_1 = 1$ с; $t_2 = 5$ с; $t_3 = 7$ с; $m = 2$ кг.

Используя векторные формулы

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}(t)}{dt} = \dot{\vec{r}}(t); \quad \vec{a} = \frac{d\vec{v}(t)}{dt} = \dot{\vec{v}}(t), \quad (1.1)$$

определим скорость и ускорение точки:

$$v_x(t) = \dot{x}(t) = \frac{d}{dt}(t^2 + \sin((pt) / 6) - e^t) = 2t + \frac{p}{6} \cos((pt) / 6) - e^t; \quad (1.2)$$

$$\begin{aligned} a_x(t) &= \dot{v}_x(t) = \frac{d}{dt} \left(2t + \frac{p}{6} \cos((pt) / 6) - e^t \right) = \\ &= 2 - \frac{p^2}{36} \sin((pt) / 6) - e^t. \end{aligned} \quad (1.3)$$

Кинетическую энергию и силу, действующую на точку, определим с использованием выражений (1.2), (1.3). Для силы [см. (1)] из выражения (1.3) получаем

$$F_x(t) = ma_x(t) = 4 - \frac{p^2}{18} \sin((pt)/6) - 2e^t. \quad (1.4)$$

Для кинетической энергии [см. (2)] аналогично:

$$T(t) = \frac{mv_x^2(t)}{2} = \left(2t + \frac{p}{6} \cos((pt)/6) - e^t \right)^2. \quad (1.5)$$

Вычисление силы в момент времени $t_1 = 1$ с проведем с использованием выражения (1.4):

$$F_x(t_1) = 4 - \frac{p^2}{18} \sin((pt_1)/6) - 2e^{t_1} \approx -1,7 \text{ Н}. \quad (1.6)$$

Работу силы определим с помощью теоремы об изменении кинетической энергии [см. (4)]:

$$A(t \in [t_2, t_1]) = T(t_2) - T(t_1). \quad (1.7)$$

Подстановка $t_1 = 1$ с и $t_2 = 5$ с в выражение (1.5) приводит к следующим значениям:

$$T(t_1) = 0,07 \text{ Дж}; \quad T(t_2) \approx 19,3 \text{ кДж}, \quad (1.8)$$

откуда значение работы силы $A(F_x) = T(t_2) - T(t_1) \approx 19,3$ кДж.

Вычисление импульса силы на заданном интервале времени $t \in [t_0, t]$ проведем с использованием общего выражения

$$\vec{S}(t) - \vec{S}(t_0) = \int_{t_0}^t \vec{F}(t) dt. \quad (1.9)$$

В изучаемом примере (1.9) примет следующий вид:

$$S_x(t) - S_x(t_0) = \int_{t_0}^t F_x(t) dt. \quad (1.10)$$

Подстановка выражения (1.4) с последующим интегрированием для интервала $t \in [t_2, t_3]$ приводит к следующему значению:

$$\begin{aligned} S_x(t_3) - S_x(t_2) &= \int_5^7 \left(4 - \frac{p^2}{18} \sin((pt)/6) - 2e^t \right) dt = \\ &= \left(4t + \frac{p}{3} \cos((pt)/6) - 2e^t \right) \Big|_5^7 = -1,89 \text{ кН} \cdot \text{с}. \end{aligned} \quad (1.11)$$

ЗАДАЧА № 2

Точка M массы m движется по окружности радиуса R . Задан закон движения по окружности $s = s(t)$.

Найти:

1. Силу $\vec{F}(F^n, F^\phi)$, вызывающую это движение и ее модуль $|\vec{F}|$.
2. Кинетическую энергию точки.
3. Вектор ускорения $\vec{a}(a^n, a^\phi)$ и вектор силы инерции $\vec{\Phi}(\Phi^n, \Phi^\phi)$

В момент времени $t = t^*$.

4. Работу силы $A_{1,2}(\vec{F})$ при $t \in [t_1, t_2]$.

Исходные данные приведены в табл. 2.1.

Таблица 2.1

Исходные данные

№ п/п	m , кг	R , м	$s = s(t)$, м	t_1 , с	t_2 , с	t^* , с
1	5	5	$-1 + 2t^2 - 8t^3$	1,5	4	5
2	3	2	$6 + 3t^2 - 3t^3$	1	4,5	4,5
3	1	10	$9 + 5t + t^4$	1	6	3
4	3	8	$-8 + 5t$	2	5	4
5	3	9	$4 + t^3$	2	5	6
6	5	4	$-10 + 10t + 10t^4$	2	3	1
7	1	3	$-6 - 7t^2 + 8t^4$	2	3,5	5,5
8	5	4	$-6 + 6t^2$	2,5	3,5	5,5
9	3	6	$-7 - 7t^3 - 4t^4$	0,5	4,5	4
10	6	8	$-3 - 5t + 5t^4$	2	4,5	4,5
11	5	7	$7 + 4t - 10t^3$	1,5	3	3
12	2	5	$2t^2 - 2t^4$	2	3,5	1
13	3	10	$-7 + t^2 + t^4$	2	4	5,5
14	5	5	$2 + 9t^2$	0,5	5,5	6
15	3	5	$2 + 5t^2$	1,5	4,5	6
16	6	3	$3 + 13t^4$	0,5	4	4
17	1	8	$2 - 8t^4$	2	4	5
18	1	5	$7 - 4t + 9t^4$	0,5	4	2
19	5	8	$-5 - 2t^2$	1,5	5,5	6
20	3	3	$-6 - 4t^2 - 7t^3$	1	5	2
21	1	6	$-7 - 8t^2 + 10t^4$	1,5	3,5	6
22	3	5	$-5 + 2t^3 + 7t^4$	2	3	6

№ п/п	m , кг	R , м	$s = s(t)$, м	t_1 , с	t_2 , с	t^* , с
23	6	8	$-7 + 4t$	2,5	5	3
24	2	5	$3 - 5t^2 - t^3$	2,5	3	2
25	2	4	$-2 - 14t^4$	2	3	5,5
26	5	4	$-10 - 10t - 4t^2$	2	6	1
27	5	5	$5 - 3t^2 + 3t^4$	2	5,5	5
28	6	10	$-1 + t^3 - t^4$	1	3	2
29	6	4	$9t + t^4$	0,5	4,5	3
30	6	9	$1 + 2t^4$	1,5	5	3
31	1	4	$-6 + 9t^3 - 8t^4$	1	5	5,5
32	4	10	$3 - t^3$	1,5	4	3
33	4	2	$8 - 8t - 4t^2$	1,5	5	6
34	6	8	$4 - 5t + 9t^2$	2	3,5	2
35	6	4	$7 - 6t - 8t^2$	1,5	5,5	4
36	2	6	$4 - 9t - 8t^4$	1,5	4,5	6
37	5	2	$10 + 4t - 7t^4$	2	5	2
38	1	3	$-8 + 6t^3 + 10t^4$	2	5	5
39	4	5	$3 + 3t - 8t^4$	2	5	5,5
40	5	3	$-4 + 6t + 4t^2$	1,5	6	6
41	3	4	$7 - 10t - 7t^4$	0,5	4,5	5
42	4	3	$-5 + 6t^2 + 8t^4$	1	4,5	5
43	4	10	$-4 - 10t + t^2$	2	4,5	4,5
44	5	3	$5 + t + t^3$	1,5	5	6
45	4	4	$4 + 4t + 3t^2$	2	5,5	5,5
46	6	8	$-8 + 9t$	1,5	5	4,5
47	3	6	$-5 - 3t^3 + 3t^4$	0,5	5	2
48	6	4	$-7 + 5t + 6t^2$	1	6	5,5
49	4	5	$-6 - 6t^3 + 3t^4$	0,5	4,5	2
50	3	8	$7 + 5t + 6t^4$	1	3	3
51	6	5	$-5 + 8t$	1,5	5	6
52	1	4	$-6 - t^3 + 4t^2$	1,5	3	5
53	6	8	$-8 - 8t^3$	1,5	5,5	1
54	1	10	$-4 + 8t + 7t^2$	2	5	4,5
55	4	6	$1 + 3t^2 + 8t^3$	1,5	3,5	6
56	5	2	$-2 - 4t - 3t^4$	2,5	3,5	4,5
57	1	4	$-2 - 10t^2 + 2t^4$	2,5	5,5	5
58	6	7	$9 + 4t^2$	1	3,5	5

Продолжение табл. 2.1

№ п/п	<i>m</i> , кг	<i>R</i> , м	$s = s(t)$, м	t_1 , с	t_2 , с	t^* , с
59	1	2	$-1 + 4t - 3t^3$	1,5	3,5	4,5
60	5	8	$10t - 6t^4$	2	3,5	6
61	4	7	$-1 + 2t^2 - 8t^3$	1,5	3,5	4
62	1	7	$6 + 3t^2 - 3t^3$	1,5	3	6
63	5	7	$9 + 5t + t^4$	1,5	4	5,5
64	6	7	$-8 + 5t$	0,5	5,5	6
65	6	2	$4 + t^3$	2,5	4,5	6
66	5	8	$-10 + 10t + 10t^4$	1	6	5
67	4	5	$-6 - 7t^2 + 8t^4$	2,5	3,5	6
68	6	7	$-6 + 6t^2$	0,5	3	3
69	2	5	$-7 - 7t^3 - 4t^4$	2	4,5	2
70	6	5	$-3 - 5t + 5t^4$	1	4	2
71	4	8	$7 + 4t - 10t^3$	1	5	5,5
72	5	6	$2t^2 - 2t^4$	0,5	6	5,5
73	2	10	$-7 + t^2 + t^4$	2,5	3,5	5,5
74	3	6	$2 + 9t^2$	1	3	2
75	4	8	$2 + 5t^2$	2,5	5	5,5
76	2	7	$3 + 13t^4$	1	4	6
77	3	4	$2 - 8t^4$	1	3,5	4,5
78	4	10	$7 - 4t + 9t^4$	0,5	4	4,5
79	4	3	$-5 - 2t^2$	1,5	5	4
80	5	5	$-6 - 4t^2 - 7t^3$	0,5	6	4,5
81	1	3	$-7 - 8t^2 + 10t^4$	1,5	6	4
82	6	4	$-5 + 2t^3 + 7t^4$	2	4,5	5
83	5	9	$-7 + 4t + t^2$	1,5	4	3
84	3	8	$3 - 5t^2 - t^3$	2	3	4
85	2	7	$-2 - 14t^4$	2,5	5	3
86	6	9	$-10 - 10t - 4t^2$	0,5	6	5,5
87	6	5	$5 - 3t^2 + 3t^4$	2	5	6
88	3	10	$-1 + t^3 - t^4$	0,5	5,5	5
89	6	8	$4 + 9t + t^4$	1,5	6	6
90	4	6	$1 + 2t^4$	0,5	3,5	6
91	3	4	$-6 + 9t^3 - 8t^4$	0,5	3	4,5
92	5	9	$3 + 2t - t^3$	1,5	6	4,5
93	1	4	$8 - 8t - 4t^2$	2,5	3	2
94	1	10	$4 - 5t + 9t^2$	1	3	2

№ п/п	m , кг	R , м	$s = s(t)$, м	t_1 , с	t_2 , с	t^* , с
95	6	9	$7 - 6t - 8t^2$	1,5	6	5
96	4	5	$4 - 9t - 8t^4$	2,5	6	4
97	5	3	$10 + 4t - 7t^4$	2,5	3	2
98	5	2	$-8 + 6t^3 + 10t^4$	1	4	3
99	6	10	$3 + 3t - 8t^4$	1,5	4,5	4
100	4	10	$-4 + 6t + 4t^2$	2,5	6	5

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $s(t) = 2 + 4t + 3t^3$; $m = 4$ кг; $R = 10$ м; $t_1 = 2$ с; $t_2 = 4$ с; $t^* = 1$ с.

Определим скорость точки как функцию времени:

$$v(t) = \dot{s}(t) = \frac{d}{dt}(2 + 4t + 3t^3) = 4 + 9t^2. \quad (2.1)$$

Ускорение точки определим через нормальную a^n и тангенциальную a^ϕ составляющие:

$$a^n(t) = \frac{v^2(t)}{R} = \frac{(4 + 9t^2)^2}{10} = 8,1t^4 + 7,2t^2 + 1,6; \quad (2.2)$$

$$a^\phi(t) = \ddot{s}(t) = \frac{d^2}{dt^2}(2 + 4t + 3t^3) = 18t. \quad (2.3)$$

Использование второго закона Ньютона (1) приводит к выражению для нормальной и тангенциальной компонент силы:

$$F^n = ma^n = 32,4t^4 + 28,8t^2 + 6,4; \quad (2.4)$$

$$F^\phi = ma^\phi = 72t. \quad (2.5)$$

Модуль силы определим из выражения

$$|\vec{F}| = \sqrt{(F^n)^2 + (F^\phi)^2}, \quad (2.6)$$

откуда после некоторых упрощений из (2.4), (2.5) и (2.6) получаем

$$|\vec{F}| = \sqrt{5184t^2 + 0,16(4 + 9t^2)^4}. \quad (2.7)$$

Выражение для кинетической энергии точки $T = m\vec{v}^2/2$ с учетом (2.1) примет следующий вид:

$$T = \frac{m\dot{s}^2(t)}{2} = 2(4 + 9t^2)^2. \quad (2.8)$$

Определим значение модуля ускорения, модуля силы и модуля силы инерции $|\vec{\Phi}|$ в момент времени $t^* = 1$ с. Подстановка t^* в выражения (2.2), (2.3) приводит к следующим значениям:

$$a^n(t^*) = \frac{(4 + 9t^{*2})^2}{10} = 16,9 \text{ м/с}^2; \quad a^\phi(t^*) = 18t^* = 18 \text{ м/с}^2; \quad (2.9)$$

$$|\vec{F}^n| = |\vec{\Phi}^n| = ma^n(t^*) = 67,6 \text{ Н}; \quad |\vec{F}^\phi| = |\vec{\Phi}^\phi| = ma^\phi(t^*) = 72 \text{ Н}, \quad (2.10)$$

откуда

$$|\vec{a}| = \sqrt{(a^n)^2 + (a^\phi)^2} \approx 24,71 \text{ м/с}^2; \quad |\vec{\Phi}| = \sqrt{(\Phi^n)^2 + (\Phi^\phi)^2} \approx 98,9 \text{ Н}. \quad (2.11)$$

Работу силы определим с использованием теоремы об изменении кинетической энергии точки (2). Расчет с использованием (2.8) приводит к следующим значениям:

$$T(t_1) = 3,2 \text{ кДж}; \quad T(t_2) = 43,8 \text{ кДж}; \\ A_{1,2}(\vec{F}) = T(t_2) - T(t_1) = 4,06 \text{ кДж}. \quad (2.12)$$

ЗАДАЧА № 3

Механическая система состоит из двух точек массы m_1 и m_2 . Известны уравнения движения этих точек на плоскости XOY :

$$\begin{cases} x_1 = x_1(t), y_1 = y_1(t); \\ x_2 = x_2(t), y_2 = y_2(t). \end{cases}$$

Найти:

1. Скорость и ускорение центра масс системы.
2. Главный вектор внешних сил, вызывающих это движение.
3. Кинетическую энергию механической системы как функцию времени.

Исходные данные приведены в табл. 3.1.

Таблица 3.1

Исходные данные

№ п/п	m_1 , кг	m_2 , кг	$x_1(t)$, м	$y_1(t)$, м	$x_2(t)$, м	$y_2(t)$, м
1	0,5	1	$6t^3$	$4t^2$	$e^{3t} + t$	$5t^2 + 4$
2	0,5	2,5	$-5t$	$-2t^3$	$6t + t^2$	$\sin((pt) / 4)$
3	2	1	$\sin((pt) / 3)$	$4 - 5t$	$3t^3 - 2$	$2t^2$
4	1	0,5	$e^{2t} + t^2$	$3t^3$	$-3t^3$	$e^{2t} + 3t^2$
5	2	1,5	$10t^3$	$-3t$	$-2t - 3$	$5t^3$
6	3	1	$2t^3 + 2t$	$9t^3$	$\sin((pt) / 4)$	$-t^2$
7	1	3,5	$10t^3$	$7t + 8e^t$	$6t^3$	$8e^t + t^2$
8	2,5	3	$e^{2t} + 2t^3$	$4t^3$	$8t^2$	$6t^3 + 2$
9	1,5	2	$3 - 4t^2$	$-5t^3$	$3t + e^{t-2}$	$7t + t^3$
10	3	3,5	$8t^3 - t^2$	$\sin((pt) / 4)$	$-e^t + 3t$	$\sin((pt) / 2)$
11	0,5	2	$e^{4t} + 8t^2$	$e^{3t} + 4$	$2 - t^3$	$t^4 + 3$
12	2,5	1	$5t^2$	$2t^3$	$e^{2-t} + 4t^2$	$e^{3t} - t^2$
13	0,5	2,5	$e^{3t} - 3t^2$	$e^{2t} - 3t$	$t^2 + 3$	$24t^2$
14	3	2	$2t^2$	$-t^3$	$10t - 2t^2$	$4 - 2t^3$
15	1	0,5	$-3t$	$9t^2$	$-2t^3 + 3$	$6t^3$
16	0,5	1,5	$10t^2$	$e^{2t} + 3t$	$7t^3$	$-5t$
17	3,5	1	$e^{2t} - 2t$	$8t^3$	$9t^2 + 8t$	$-2t + 5e^t$
18	2,5	1	$4t^2 - 5$	$5t^2$	$\cos((pt) / 3)$	$e^{2t} + t^2$
19	3	3,5	$2t - t^2$	$\cos((pt) / 2)$	$\sin((pt) / 4)$	$5t + t^2$
20	0,5	1,5	$t^2 + 4t$	$10t - e^{t-3}$	$2 - 4t^3$	$4 - 4t$

№ п/п	m_1 , кг	m_2 , кг	$x_1(t)$, м	$y_1(t)$, м	$x_2(t)$, м	$y_2(t)$, м
21	1	1,5	$e^{2t} - 2t^2$	$3t + e^{5t}$	$e^{2t} + 3t$	$2t^3$
22	2,5	1,5	$10t^2$	$9t + t^3$	$\cos((pt) / 3)$	$10t^2 + 5$
23	2,5	2	$\sin((pt) / 2)$	$20t^3 + t$	$10t^3$	$-5t^2 + e^{3+t}$
24	0,5	2,5	$-5t^3 + 2$	$4t + e^{3t}$	$\sin((pt) / 2)$	$e^{2t} + 5t$
25	3	1,5	$-2t$	$2t + 3t^2$	$t + e^{5-t}$	$t^3 - 5t$
26	1	3,5	$7t - 5t^3$	$-2t^3 - e^t$	$\cos(pt) - 3t$	$\cos((pt) / 4)$
27	2	3	$e^{2t} - 4t$	$7 - t^3$	$9t^3$	$\cos((pt) / 4)$
28	1	3,5	$-3t^3 - 4t$	$2t - e^{2-t}$	$7t + 8e^t$	$e^{2t} - 4$
29	2,5	2	$e^{4t} + t$	$\sin((pt) / 4)$	$4t^3$	$\sin((pt) / 2)$
30	1,5	2	$\cos((pt) / 3)$	$3t^3$	$-5t^3$	$e^{2t} - 3t^2$
31	3	2	$7t^2 + 5t$	$e^{5-t} + 4t$	$\sin((pt) / 4)$	$2t^3 + 3$
32	2,5	2	$3t^3$	$10t^2 + t$	$6t + t^2$	$\sin((pt) / 4)$
33	1,5	0,5	$9t^3 - 4$	$\cos((pt) / 3)$	$\cos((pt) / 4)$	$-2t$
34	3	0,5	$-4t + 12$	$-4t^3$	$4 - 5t^2$	$e^{2t} + 9t^3$
35	1	3,5	$e^{2t} + 3t$	$2t^3$	$-2t - 3$	$5t^3$
36	2	0,5	$e^{4t} + 10t^2$	$10t^2 + 5$	$\cos((pt) / 4)$	$5t - t^2$
37	3	3	$10t^3$	$-5t^2 + e^{3+t}$	$6t^3$	$8e^t + t^2$
38	3	2	$\cos((pt) / 4)$	$e^{2t} + 5t$	$8t^2 + 5t$	$6t^3 + 2$
39	3,5	1,5	$t + e^{5-t}$	$-5t$	$3t^2 + e^{t-2}$	$7t^2 + t$
40	2,5	2,5	$e^{3t} + t$	$5t^3 + 4$	$3t^3 + e^t$	$5t^3$
41	3	2	$6t + t^2$	$\sin((pt) / 4)$	$2t^3 - 4$	$3t^3 - t$
42	1,5	3	$\cos((pt) / 4)$	$e^t - 2t$	$-5t^2$	$9t - 3t^3$
43	1,5	2,5	$-3t^3$	$e^{2t} + 9t^3$	$\sin((pt) / 3)$	$12t^3$
44	1,5	1	$-2t - 3$	$5t^3$	$\cos((pt) / 2)$	$t^3 - e^{t+3}$
45	2	3	$\cos((pt) / 4)$	$-t^2$	$10t^3$	$-5t^2 + 5t^3$
46	3,5	3	$6t^3$	$8e^t + t^2$	$2t - t^3$	$5t + 10t^3$
47	3,5	3,5	$8t^2$	$6t^3 + 2$	$t^2 - 2t$	$3t^3$
48	2,5	3	$9t + e^{t-2}$	$7t + t^3$	$8t^2$	$7t^2$
49	0,5	3	$-e^t + 5$	$\sin((pt) / 2)$	$3t^3 - t$	$e^{t-3} - 6t$
50	1	3,5	$5t^3 - 3t$	$4t^3$	$3t^2$	$-t - 5t^2$
51	3	2	$8t^3$	$e^{2t} + 2t^3$	$\sin((pt) / 4)$	$7t^2 + 2t^3$
52	1	2	$6t^2$	$3 - 4t^2$	$e^{3t} - t^3$	$5t + 2t^3$
53	2	3	$e^{2t} + t^2$	$8t^3 - t^2$	$-4t^2$	$-t - 5t^3$
54	3,5	3	$6t - 4t^3$	$e^{4t} + 8t^2$	$t^3 - 3t$	$-2t^2 - 3t^3$
55	0,5	3	$t^2 + 2$	$5t^2$	$5t^3$	$7t - 2t^2$

Продолжение табл. 3.1

№ п/п	m_1 , кг	m_2 , кг	$x_1(t)$, м	$y_1(t)$, м	$x_2(t)$, м	$y_2(t)$, м
56	1	1	$-3t^3 - 5$	$e^{3t} + t^2$	$e^{2t} + 7t^2$	$-2t + t^2$
57	1,5	1	$e^{3t} + t^3$	$2t^2$	$8t^3$	$t - 2t^3$
58	3	1	$e^t + 10t^2$	$-3t$	$2t^2$	$-6t$
59	2,5	0,5	$\sin((pt) / 3)$	$10t^2$	$-2t + t^3$	$9t + 3t^2$
60	2	3,5	$7t - t^2$	$e^{2t} - 2t$	t^3	$10t^2 - 3t^3$
61	1,5	3,5	$10t + 8t^3$	$4t^2 - 5$	$e^{2t} + 7t^3$	$10t^2 + 6t^3$
62	2,5	1,5	$2t$	$2t - t^2$	$3t^2$	$\cos((pt) / 6)$
63	2	1	$e^{2t} + 3$	$t^2 + 12t$	$8t^3$	$4t - 3t^2$
64	3,5	0,5	$e^{3t} - t^2$	$e^{2t} - 2t^2$	$e^t + 2t$	$2t - 3t^3$
65	3	1,5	$7t^2$	$10t^2$	$7t^3$	$8t + 10t^3$
66	3,5	2,5	$-2t^3$	$\sin((pt) / 6)$	$t^2 - e^t$	$10t + 5t^2$
67	1	1,5	$\cos((pt) / 3)$	$-5t^3 + 2$	$7t^3$	$t - t^2$
68	0,5	1	$t - t^4$	$-2t$	$8t - 5$	$t^2 + 8t$
69	3,5	2	$t + e^{3-t}$	$7t - 5t^3$	$e^{2t} + 2t$	$6t^2 + 5t^3$
70	2,5	1	$e^{3t} + 2t$	$e^{2t} - 4t$	$\sin((pt) / 2)$	$3t - 3t^3$
71	2	3	$7t - 4t^2$	$-3t^3 - 7t$	$6t - 7t^3$	$8t^2$
72	1	3	$10t^2$	$e^{4t} + t$	$12t^3$	$8t + t^2$
73	1,5	1	$e^{2t} - 4$	$\cos((pt) / 3)$	$e^{3t} - t^2$	$-5t^2 - 2t^3$
74	0,5	0,5	$\sin((pt) / 2)$	$7t^2 + 5t$	$3t^2$	$7t^2 + 4t^3$
75	1,5	1	$e^{2t} - 3t^2$	$3t^3$	$2t^2 - 5t$	$\sin(pt) - 3t^2$
76	1	3	$2t^3 + 3$	$9t^3 - 4$	$e^{3t} + 2t^2$	$12t^2$
77	0,5	1,5	$4t^3 + 8t$	$4 - 4t$	$t^4 + t$	$t^3 + 5t$
78	2,5	2	$\sin((pt) / 3)$	$e^{2t} + 3t$	$-5t^2$	$-5t^2 - 2t^3$
79	2,5	2	$8t^3 + 6$	$e^{4t} + 10t^2$	$e^2 - 5t$	$14t^3$
80	3,5	0,5	$\sin((pt) / 2)$	$10t^3$	$8t^3$	$e^{t+3} - 5t^3$
81	3	0,5	$e^{2t} - 5t^2$	$\cos(pt)$	$e^t + 8t^2$	$t - 3t^3$
82	1,5	0,5	$-2t^2$	$t + e^{5-t}$	$e^{2t} + 4t^3$	$12t^2$
83	2,5	2,5	$2t^3$	$e^{3t} + t$	$t^3 - 2$	$\sin((pt) / 4)$
84	3	1,5	$9t^2 - 4$	$6t + t^2$	$9t^2 + 5t$	$6t + 6t^3$
85	2,5	3	$\sin((pt) / 3)$	$2t^3 - 5t$	$8t^2 - 3t$	$e^{-3} - t^3$
86	0,5	2	$-t^2 + 9t$	$\sin((pt) / 4)$	$5t + 4e^t$	$12t^2 - e^t$
87	3	1,5	$5t^2$	$e^{3t} - t^3$	$7t - 7t^3$	$12t^2$
88	1,5	3,5	$t^2 - e^t$	$5 - 4t^5$	$6t^2 - 3t$	$5t - 3t^2$
89	3	1,5	$-3t + 6e^t$	$t^3 - 3t$	$7t^3 + t^3$	$-4t^2 + 10t^3$
90	1,5	1	$6t^2$	$5t^3$	$3t^3 + e^t$	$5t^3$

№ п/п	m_1 , кг	m_2 , кг	$x_1(t)$, м	$y_1(t)$, м	$x_2(t)$, м	$y_2(t)$, м
91	1,5	2,5	$-2t^2$	$e^{2t} + 7t^2$	$3t - 2t^4$	$e^{3t} + t$
92	0,5	0,5	e^{3t}	$8 - 5t^3$	$t + e^{3-t}$	$\sin((pt) / 2)$
93	2	1,5	$e^{2-t} + 10t^2$	$2t^2$	$e^{3t} + 2t$	$6t^3 + 5t$
94	0,5	0,5	$9t^2$	$-2t + t^3$	$7t - 4t^2$	$8t^2 - 3t$
95	3	1	$10t - 2t^2$	$4t - t^3$	$-t - 5t^3$	$2t + e^{t-2}$
96	2,5	1,5	$-2t^3 + 3$	$e^{2t} + 7t^3$	$-2t^2 - 3t^3$	$-e^t + 3t$
97	1	3,5	$7t^3$	$3t^2 + t$	$7t - 2t^2$	$2 - 4t^3$
98	3,5	3,5	$9t^2 + 8t$	$8t^3 - 6t$	$-2t + t^2$	$e^{2-t} + 3t^2$
99	3	0,5	$\cos(pt)$	$e^t + 2t^{1-t}$	$t - 2t^3$	$t^2 + 3/t$
100	2,5	1,5	$\sin((pt) / 4)$	$5/t^3 + 4$	$3t^3 - 6t$	$\sin((pt) / 2)$

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $m_1 = 1$ кг; $m_2 = 3$ кг; $x_1(t) = 4t^2 + 3$ м; $y_1(t) = 6e^t + t$ м; $x_2(t) = \sin((pt) / 3)$ м; $y_2(t) = 3\cos((pt) / 4) + 4$ м.

Координаты центра масс системы определим с использованием выражения

$$\vec{r}_{\text{ц.м.}} = \frac{\sum_{i=1}^n \vec{r}_i m_i}{\sum_{i=1}^n m_i} = \frac{\vec{r}_1 m_1 + \vec{r}_2 m_2 + \vec{r}_3 m_3 + \dots + \vec{r}_n m_n}{m_1 + m_2 + m_3 + \dots + m_n} \quad (3.1)$$

или в проекциях на оси координат:

$$x_{\text{ц.м.}} = \frac{x_1 m_1 + x_2 m_2 + \dots + x_n m_n}{m_1 + m_2 + \dots + m_n}; \quad y_{\text{ц.м.}} = \frac{y_1 m_1 + y_2 m_2 + \dots + y_n m_n}{m_1 + m_2 + \dots + m_n}. \quad (3.2)$$

В изучаемом примере координаты центра масс системы являются функциями времени. Используя (3.2), получаем:

$$x_{\text{ц.м.}}(t) = \frac{x_1(t) m_1 + x_2(t) m_2}{m_1 + m_2} = t^2 + \frac{3}{4} \sin\left(\frac{pt}{3}\right) + \frac{3}{4};$$

$$y_{\text{ц.м.}}(t) = \frac{y_1(t) m_1 + y_2(t) m_2}{m_1 + m_2} = \frac{t}{4} + \frac{3e^t}{2} + \frac{9}{4} \cos\left(\frac{pt}{4}\right) + 3. \quad (3.3)$$

Определим скорость центра масс. Вычисление производных выражений (3.3) приводит к следующему:

$$v_x^{\text{ц.м.}}(t) = \frac{dx^{\text{ц.м.}}(t)}{dt} = 2t + \frac{p}{4} \cos\left(\frac{pt}{3}\right); \quad (3.4)$$

$$v_y^{\text{ц.м.}}(t) = \frac{dy^{\text{ц.м.}}(t)}{dt} = \frac{3e^t}{2} - \frac{9p}{16} \sin\left(\frac{pt}{4}\right) + \frac{1}{4}, \quad (3.5)$$

откуда с учетом (3.4) и (3.5):

$$\begin{aligned} |\vec{v}(t)|^{\text{ц.м.}} &= \sqrt{(v_x^{\text{ц.м.}}(t))^2 + (v_y^{\text{ц.м.}}(t))^2} = \\ &= \sqrt{\left(2t + \frac{p}{4} \cos\left(\frac{pt}{3}\right)\right)^2 + \left(\frac{3e^t}{2} - \frac{9p}{16} \sin\left(\frac{pt}{4}\right) + \frac{1}{4}\right)^2}. \end{aligned} \quad (3.6)$$

Ускорение центра масс системы определим аналогично:

$$a_x^{\text{ц.м.}}(t) = \frac{d^2 x^{\text{ц.м.}}(t)}{dt^2} = 2 - \frac{p^2}{12} \sin\left(\frac{pt}{3}\right); \quad (3.7)$$

$$a_y^{\text{ц.м.}}(t) = \frac{d^2 y^{\text{ц.м.}}(t)}{dt^2} = \frac{3e^t}{2} - \frac{9p^2}{64} \cos\left(\frac{pt}{4}\right), \quad (3.8)$$

откуда

$$\begin{aligned} |\vec{a}(t)|^{\text{ц.м.}} &= \sqrt{(a_x^{\text{ц.м.}}(t))^2 + (a_y^{\text{ц.м.}}(t))^2} = \\ &= \sqrt{\left(2 - \frac{p^2}{12} \sin\left(\frac{pt}{3}\right)\right)^2 + \left(\frac{3e^t}{2} - \frac{9p^2}{64} \cos\left(\frac{pt}{4}\right)\right)^2}. \end{aligned} \quad (3.9)$$

Использование второго закона Ньютона (1) приводит к выражениям для компонент главного вектора сил, вызывающего движение системы точек массы $M = m_1 + m_2$:

$$F_x^{\text{гн.}}(t) = M a_x^{\text{ц.м.}}(t) = 8 - \frac{p^2}{3} \sin\left(\frac{pt}{3}\right); \quad (3.10)$$

$$F_y^{\text{гн.}}(t) = M a_y^{\text{ц.м.}}(t) = 6e^t - \frac{9p^2}{16} \cos\left(\frac{pt}{4}\right), \quad (3.11)$$

а также модуля силы:

$$\begin{aligned}
 |\vec{F}|^{\text{rn}} &= \sqrt{(F_x^{\text{rn}}(t))^2 + (F_y^{\text{rn}}(t))^2} = \\
 &= \sqrt{\left(8 - \frac{p^2}{3} \sin\left(\frac{pt}{3}\right)\right)^2 + \left(6e^t - \frac{9p^2}{16} \cos\left(\frac{pt}{4}\right)\right)^2}. \quad (3.12)
 \end{aligned}$$

Кинетическую энергию системы двух точек определим из выражения:

$$T = T_1 + T_2, \quad (3.13)$$

где

$$\begin{cases} T_1 = \frac{m_1}{2} (\dot{x}_1^2(t) + \dot{y}_1^2(t)); \\ T_2 = \frac{m_2}{2} (\dot{x}_2^2(t) + \dot{y}_2^2(t)). \end{cases} \quad (3.14)$$

Вычисление производных приводит к следующему:

$$\begin{aligned}
 \dot{x}_1(t) &= \frac{d}{dt}(4t^2 + 3) = 8t, \quad \dot{y}_1(t) = \frac{d}{dt}(6e^t + t) = 6e^t + 1; \\
 \dot{x}_2(t) &= \frac{d}{dt}(\sin((pt)/3)) = \frac{p}{3} \cos((pt)/3); \\
 \dot{y}_2(t) &= \frac{d}{dt}(3 \cos((pt)/4) + 4) = -\frac{3p}{4} \sin((pt)/4). \quad (3.15)
 \end{aligned}$$

Подстановка (3.15) в (3.14) приводит к окончательному выражению для кинетической энергии системы как функции времени:

$$\begin{aligned}
 T &= T_1 + T_2 = \\
 &= \frac{1}{96} (16p^2 \cos^2((pt)/3) + 81p^2 \sin^2((pt)/4) + \\
 &\quad + 1728e^{2t} + 576e^t + 3072t^2 + 48). \quad (3.16)
 \end{aligned}$$

ЗАДАЧА № 4

Точка массы m движется в трехмерном пространстве $OXYZ$. Уравнение движения точки заданы функциями $x(t)$; $y(t)$ и $z(t)$.

Найти:

1. Все кинематические параметры движения точки $\vec{v}(v_x, v_y, v_z)$; $\vec{a}(a_x, a_y, a_z)$ и $\vec{a}(a^\phi, a^n)$ при $t = t_1$.
 2. Компоненты силы $\vec{F}(F_x, F_y, F_z)$, вызывающей это движение.
 3. Кинетическую энергию точки в момент времени $t = t_2$.
 4. Работу силы на интервале времени $t \in [t_1, t_2]$.
- Исходные данные приведены в табл. 4.1.

Таблица 4.1

Исходные данные

№ п/п	m , кг	$x(t)$, м	$y(t)$, м	$z(t)$, м	t_1 , с	t_2 , с
1	4	$5e^{2t} + 5t$	$-3t^3 + 2t$	$3 - 5t^2$	0,2	5
2	2	$4e^t - 2t$	$5 \cos((pt) / 4)$	$5 \sin((pt) / 4)$	1	3,5
3	3	$5e^{2t} - 2t^3$	$7t - 5 + 7t^3$	$6 + e^t$	0,2	2
4	1,5	$4t^2 - 4t + 3$	$3t^2 - 5t$	$-3 \sin((pt) / 3)$	1,5	5
5	3,5	$2 \sin((pt) / 3)$	$t^3 - 2 + 5t^2$	$e^{3+t} + 3t$	2	3
6	1	$3e^t + 6t^2$	$6t^2$	$4 \sin((pt) / 2)$	0,5	2,5
7	2	$4 \cos((pt) / 2)$	$6e^{3t} + 7t$	$-2t + 8e^t$	1,5	4,5
8	3,5	$e^{t+3} - 2t^2$	$4 / t - 2t^2$	$5 - 3t + 8t^2$	2	3
9	3	$5e^{3t} - 5t$	$-3e^{3t} - 2t$	$2 \sin((pt) / 3)$	1,5	3
10	4,5	$7e^t + t$	$7 - 2e^t$	$-2 + t^2 - t$	1	4,5
11	2	$5t + 7t^2$	$\sin((pt) / 3)$	$5t^2$	0	4
12	4,5	$-2e^t - 2t$	$-e^{3t} + 8t$	$-4t^3 + t$	1,5	4,5
13	0,5	$-5t^3 + 4t^2$	$-2 \sin((pt) / 4)$	$5 \sin((pt) / 2)$	1,5	4
14	4,5	$5e^{2t} - 2t$	$2t - t^2$	$8t + 3t^2$	0	3
15	2	$3t + t^2$	$2 \sin((pt) / 2)$	$5 \sin((pt) / 2)$	0	3,5
16	3,5	$2 \cos((pt) / 2)$	$e^t + 3t$	$6 \sin((pt) / 4)$	2	2,5
17	2	$-2 \sin((pt) / 4)$	$-5e^{2t} - 2t^2$	$2 \cos((pt) / 3)$	1,5	5
18	4,5	$5 \sin((pt) / 3)$	$-\cos((pt) / 2)$	$6t - t^3$	0,2	3
19	0,5	$6t^2 + 3t$	$t^3 - t + 3$	$\cos((pt) / 2)$	2	3,5
20	3	$-2 \cos((pt) / 3)$	$-3e^{3t} + t$	$3t^3 + 2t$	2	4,5
21	4,5	$-2e^t + 7t^3$	$7 \cos((pt) / 2)$	$2e^{2t} - 5t$	1	3,5

Продолжение табл. 4.1

№ п/п	m , кг	$x(t)$, м	$y(t)$, м	$z(t)$, м	t_1 , с	t_2 , с
22	4	$-3\cos((pt)/2)$	$-1+3t+t^4$	$2e^t-5t$	1,5	4,5
23	2,5	$2\cos((pt)/2)$	$5+4e^t$	$3\cos((pt)/4)$	1	5
24	4	$e^{2t}-7t^2+3t$	$8\cos((pt)/4)$	$5\sin((pt)/3)$	0,5	3,5
25	5	$5\cos((pt)/3)$	$7t+5t^2$	$-2+8t^3$	0,2	3
26	0,5	$-2t+2/t$	$2e^{3t}+6t^2$	$8\cos((pt)/3)$	0,5	2,5
27	5	$4\cos((pt)/4)$	$5e^{3t}-3t^2$	$2+8t^2$	0	4
28	5	$2\sin((pt)/4)$	$-4e^{2+t}+t^3$	$5\sin((pt)/3)$	0,5	4
29	2	$7e^{3t}+5t^2$	$4\sin((pt)/3)$	$5\cos((pt)/2)$	0	3,5
30	5	$6e^{2t}+4t$	$-3t^2-3t$	$8t+t^2$	1,5	3,5
31	5	$2e^{3t}+8t^2$	$2\cos((pt)/3)$	$-4\sin((pt)/2)$	0,2	4,5
32	0,5	$-3\sin((pt)/2)$	$3+5t^2$	$5\sin((pt)/3)$	0,5	3,5
33	3,5	$8\sin((pt)/2)$	$-2+2e^{(3t)}$	$\cos((pt)/2)$	0,2	5
34	0,5	$4e^t+5t^2$	$7t^2+4t$	$7e^{4-t}+6t$	0,4	2,5
35	2,5	$2\cos((pt)/3)$	$4+3e^{2t}$	$7t^2+5t$	0,2	2,5
36	4,5	$-t^3+t$	$1+7e^{2t}+t$	$7\sin((pt)/4)$	1	5
37	4	$6e^{2t}-1$	$8+5e^{3t}$	$3\cos((pt)/4)$	2	2,5
38	2,5	$6e^{2t}+7t$	$3\cos((pt)/2)$	$4e^{2+t}+5t$	1	3,5
39	5	$5t^2+t^3$	$4\cos((pt)/3)$	$-5\cos((pt)/3)$	0,2	4
40	3,5	$-4\sin((pt)/4)$	$3t^2+6t-4$	$3\sin((pt)/3)$	1	3
41	0,5	$-5t+3t^3$	$7\sin((pt)/3)$	$8\cos((pt)/4)$	2	2,5
42	1	e^t+5t-4	$3\cos((pt)/3)$	$4e^{3t}+2t$	1,5	3,5
43	0,5	$2e^t+3/t$	$8\sin((pt)/2)$	$1-4t^2$	1	3
44	0,5	$\sin((pt)/2)$	$3e^t-4t^3$	$2t-5e^{3-t}$	0,5	2,5
45	1,5	$-4e^t-2t$	$5\sin((pt)/4)$	$6\cos((pt)/4)$	2	5
46	4	$2\cos((pt)/2)$	$2e^{3t}+t$	$1+5t$	2	3
47	0,5	$7t^3+6t^2$	$7e^t+t$	$3t^3-2t$	0,5	4
48	1,5	$7t+2t^4$	$4\sin((pt)/4)$	$-1+2t^2$	2	3,5
49	0,5	$3e^t-t$	$\sin((pt)/3)$	$-3\sin((pt)/2)$	2	2
50	2	$e^{3t}+7t^2-2t$	$4+4t$	$2t^2-3t$	0,5	3,5
51	3,5	$-4\cos((pt)/2)$	$8\sin((pt)/4)$	$2\cos((pt)/4)$	0,2	2
52	1,5	$2t^2+4/t^2$	$-2e^{2t}+3t$	$3\sin((pt)/3)$	0,5	2
53	4,5	$5\cos((pt)/3)$	$-5\cos((pt)/4)$	$3+3t-t^2$	0	4
54	2,5	$-3t^3+2t-t$	$\cos((pt)/3)$	$-3\cos((pt)/2)$	2	2,5
55	3	$7t^2+t-7$	$5\cos((pt)/2)$	$-\cos((pt)/3)$	2	3,5
56	3,5	$e^{4t}-t^2+5$	$5e^{4-t}+2t^3$	$-2+5t^2+t^4$	1	4

Продолжение табл. 4.1

№ п/п	m , кг	$x(t)$, м	$y(t)$, м	$z(t)$, м	t_1 , с	t_2 , с
57	1,5	$5e^{3t} - t^2$	$3 + 8e^{3t}$	$3 + 4t - 8t^2$	1,5	4,5
58	2	$7e^t + 4t^2$	$3 \sin((pt) / 2)$	$-\sin((pt) / 2)$	0,5	3,5
59	3	$e^{2+t} - t$	$-2 \cos((\pi t) / 4)$	$2t^2 + 5 / t$	0,5	3
60	0,5	$\cos((pt) / 3)$	$5 \sin((pt) / 4)$	$2 \cos((pt) / 4)$	2	2,5
61	1,5	$4e^{3+t} - t$	$4e^t + 2t^3$	$2 + t - 3t^2$	1,5	3,5
62	0,5	$7e^t + 6t^2$	$7e^t + t^3$	$4 \sin((pt) / 3)$	1	2
63	2,5	$5e^{2t} + 6t$	$3 \sin((pt) / 4)$	$2 \sin((pt) / 2)$	1,5	2,5
64	3	$6 \sin((pt) / 2)$	$6t^4 + 4t$	$-2e^{3t} + 4t$	1,5	3
65	5	$7e^t + 1/t$	$3 \sin((pt) / 4)$	$4t^2 + 3e^t$	1,5	3,5
66	3	$2e^{2t} + 1$	$-\sin((pt) / 3)$	$t^2 - 3e^{2t}$	0,5	2
67	2	$5 \sin((pt) / 2)$	$6 \cos((pt) / 4)$	$-2 \sin((pt) / 4)$	1,5	4
68	2	$4e^t - 2t^2$	$-2 \sin((pt) / 4)$	$t^3 - 2t^2 + 5$	0,2	5
69	1	$5e^{2t} - 2t^3$	$\cos((pt) / 3)$	$e^{2+t} + 3t$	0,2	5
70	2,5	$-4 \sin((pt) / 2)$	$4 \sin((pt) / 4)$	$3 \sin((pt) / 3)$	1	2
71	2,5	$-2 \sin((pt) / 3)$	$4t - 4e^{4t}$	$-2 - 3t^3$	1	4,5
72	4	$3e^t + 6t^3$	$6 - 5/t^2$	$2 \sin((pt) / 4)$	1	2
73	0,5	$4 \cos((pt) / 2)$	$5e^t + t^3$	$-2t^3 + 7t^2$	0,2	2,5
74	3,5	$2 \cos((pt) / 4)$	$e^{2t} - 3t$	$6 \sin((pt) / 2)$	2	4
75	3	$-5 \sin((pt) / 4)$	$7t^3 + 5t^2$	$4e^{2t} + 7t^2$	0,5	5
76	5	$7e^t + t^{t-1}$	$4 \cos((pt) / 4)$	$-3t + 6/t^2$	1,5	2,5
77	1	$5t + 7/t$	$-2t - t^2$	$t^3 - 5t^2$	1,5	2,5
78	5	$2 \cos((pt) / 3)$	$4 \cos((pt) / 2)$	$2t^4$	0,7	4,5
79	0,5	$-5t^3 + 4t^2$	$2t + 8e^t$	$4t + 2e^t$	0	2,5
80	3	$5e^{2t} - 2t$	$5t + 4t^3$	$4t^2 - e^{2-t}$	0	2,5
81	2	$t^3 + 5t$	$4e^{1+t} + 8t$	$3t^2 + 5t^4$	2	5
82	1	$-3 - 4t^3$	$2 \sin((pt) / 2)$	$5t - 2e^{2t}$	1	3
83	1	$-2 \cos((pt) / 4)$	$3 - 2e^{3t}$	$2 \cos((pt) / 4)$	0,3	2,5
84	3,5	$5e^{2-t} + 3t$	$e^{2-t} - 2t^2$	$2 \sin((pt) / 6)$	0,5	4
85	1	$5e^t$	$2 \cos((pt) / 2)$	$-7 \cos((pt) / 2)$	1	4
86	3	$e^{-3t} + 7t^2$	$3e^{3t} - 3t^4 - 5$	$-3 \sin((pt) / 3)$	1	5
87	4,5	$2 \sin((pt) / 2)$	$4 \cos((\pi t) / 4)$	$-t^3 + 5e^{1-t}$	1,5	2,5
88	4,5	$4 \cos((pt) / 4)$	$4 \sin((pt) / 3)$	$4e^{5t} - 6t^2$	0,2	5
89	3,5	$3 \sin((pt) / 2)$	$3e^{(3t)} + t^3$	$t^4 - t^3 + 5t$	0	3,5
90	1,5	$2 \sin((pt) / 3)$	$4 + 4e^{2-t}$	$3 \sin((pt) / 2)$	0,5	3
91	3,5	$6t + 2/t$	$-3t + 5t^2$	$\sin((pt) / 3)$	2	4,5

№ п/п	m , кг	$x(t)$, м	$y(t)$, м	$z(t)$, м	t_1 , с	t_2 , с
92	1,5	$5 + 3t - 2t^3$	$-3 \cos((pt) / 3)$	$2t^2 - 7t + 4$	0,2	3,5
93	3,5	$3 + 2t^2 - e^{t-1}$	$7 \cos((pt) / 4)$	$2 \sin((pt) / 4)$	0	2
94	3	$5 + 4e^t$	$3 - e^{3t} + 1/t$	$3 \sin((pt) / 2)$	1	4
95	3	$-\cos((pt) / 4)$	$4 \cos((pt) / 3)$	$-4t + 8t^2 - 10/t$	1,5	3
96	2	$2 \cos((pt) / 3)$	$\cos((pt) / 3)$	$-3e^{2t} + 7t - 1$	2	5
97	4	$2 \cos((pt) / 3)$	$3 - 2t^4 + 6t^2$	$3t^4 + 5t^3 - 7t$	0	3,5
98	3,5	$8t + t^3$	$-3t^2 + 7t - 1$	$1 + 4e^{2+t} + 2t^4$	1	3,5
99	1	$5 - 4t^3$	$2 - 3t - 2t^4$	$-2t - e^{3t} + 3t^4$	0,5	3,5
100	2	$3t^2 - 4t$	$e^{2t} + 5t^3$	$2 \sin((pt) / 2)$	1,5	2

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $m = 0,5$ кг; $x(t) = 3t + 2t^4$; $y(t) = -2e^t + 3t^2$ м; $z(t) = 4 \sin((pt) / 4)$ м; $t_1 = 1$ с; $t_2 = 3$ с.

Определим компоненты вектора скорости точки как функцию времени:

$$v_x(t) = \dot{x}(t) = \frac{d}{dt}(3t + 2t^4) = 3 + 8t^3;$$

$$v_y(t) = \dot{y}(t) = \frac{d}{dt}(-2e^t + 3t^2) = -2e^t + 6t;$$

$$v_z(t) = \dot{z}(t) = \frac{d}{dt}(4 \sin((pt) / 4)) = p \cos((pt) / 4). \quad (4.1)$$

Компоненты вектора ускорения точки определим аналогично:

$$a_x(t) = \dot{v}_x(t) = \frac{d}{dt}(3 + 8t^3) = 24t;$$

$$a_y(t) = \dot{v}_y(t) = \frac{d}{dt}(-2e^t + 6t) = -2e^t + 6;$$

$$a_z(t) = \dot{v}_z(t) = \frac{d}{dt}(p \cos((pt) / 4)) = -\frac{p^2}{4} \sin((pt) / 4). \quad (4.2)$$

В момент времени $t_1 = 1$ с с учетом (4.1) и (4.2) определим значения компонент $v_x(t)$; $v_y(t)$; $v_z(t)$ скорости совместно с его модулем:

$$v_x(t_1) = 11 \text{ м/с}; \quad v_y(t) = 0,56 \text{ м/с}; \quad v_z(t_1) = 2,22 \text{ м/с};$$

$$|\vec{v}| = \sqrt{v_x^2(t) + v_y^2(t) + v_z^2(t)} \approx 11,24 \text{ м/с}. \quad (4.3)$$

Для ускорения точки аналогично:

$$a_x(t_1) = 24 \text{ м/с}^2; \quad a_y(t) = 0,56 \text{ м/с}^2; \quad a_z(t_1) = -1,74 \text{ м/с}^2;$$

$$a_z(t_1) = -1,74 \text{ м/с}^2;$$

$$|\vec{a}| = \sqrt{a_x^2(t) + a_y^2(t) + a_z^2(t)} \approx 24,07 \text{ м/с}^2. \quad (4.4)$$

Нормальную и тангенциальную компоненты ускорения определим с использованием значений (4.3) и (4.4); расчет выражения

$$a^\phi = \frac{v_x a_x + v_y a_y + v_z a_z}{|\vec{v}|} \quad (4.5)$$

приводит к значению $a^\phi \approx 23,18 \text{ м/с}^2$. Нормальное ускорение определим из

$$|\vec{a}| = \sqrt{(a^\phi)^2 + (a^n)^2}, \quad (4.6)$$

откуда

$$a^n = \sqrt{|\vec{a}|^2 - (a^\phi)^2} \approx 6,49 \text{ м/с}^2.$$

Для определения компонент сил $\vec{F}(F_x, F_y, F_z)$ воспользуемся вторым законом Ньютона (1). С учетом (4.2) получаем:

$$F_x(t) = ma_x(t) = 12t^2; \quad F_y(t) = ma_y(t) = -e^t + 3;$$

$$F_z(t) = -\frac{p^2}{8} \sin((pt)/4). \quad (4.7)$$

Кинетическую энергию точки $T = m\vec{v}^2/2$ в момент $t_2 = 3$ с определим с использованием выражений (4.1). Расчет в указанный момент времени приводит к следующим значениям:

$$v_x(t_2) = 219 \text{ м/с}; \quad v_y(t_2) = -22,17 \text{ м/с}; \quad v_z(t_2) = -2,21 \text{ м/с}. \quad (4.8)$$

Подстановка (4.8) в выражение кинетической энергии точки

$$T = \frac{m}{2} (v_x^2(t_2) + v_y^2(t_2) + v_z^2(t_2)) \quad (4.9)$$

после некоторых вычислений приводит к значению $T \approx 12,1$ кДж.

Работу силы определим с использованием теоремы об изменении кинетической энергии (см. (4)). Подстановка $t_1 = 1$ с и $t_2 = 3$ с в выражение (4.9) приводит к значению работы силы:

$$A = T(t_2) - T(t_1) = 12,1 - 0,031 \approx 12,07 \text{ кДж.} \quad (4.10)$$

ЗАДАЧА № 5

Точка M массы m движется вдоль прямой OX под действием силы $F_x(t)$. Заданы начальные условия: $v_x(0) = v_{0x}$; $x(0) = x_0$.

Найти:

1. Скорость $v_x(t)$, закон движения точки $x(t)$.
2. Кинетическую энергию точки.
3. Работу силы $A_{1,2}(F_x)$ при $t \in [t_1, t_2]$.
4. Импульс силы при $t \in [t_2, t_3]$.

Исходные данные приведены в табл. 5.1.

Таблица 5.1

Исходные данные

№ п/п	m , кг	$F_x(t)$, Н	t_1 , с	t_2 , с	t_3 , с	Начальные условия	
						x_0 , м	v_{0x} , м/с
1	0,2	$-3e^t + 6 \sin((pt) / 3)$	0,5	3	8,5	0	4
2	1	$10 \sin((pt) / 3)$	0	5	9	5	3
3	3,5	$3t + 5 \sin((pt) / 3)$	2	5	8	5	-1
4	3,5	$4e^t - 3 \sin((pt) / 3)$	2	3	8	7	-1
5	3,5	$5 \cos((pt) / 4) + 6t^3$	0	5,5	6,5	1	0
6	0,5	$9t^2 + 10 \sin((pt) / 3)$	1,5	6	8	-2	-5
7	3	$8e^{6t} - \sin((pt) / 2)$	0,5	4,5	6,5	-4	0
8	2	$-4 - 2e^t + 10 \sin((pt) / 2)$	0,5	3,5	8,5	5	0
9	3	$10 \cos((pt) / 3)$	2	5,5	7	-4	-3
10	3,5	$2e^{3t-2} + t$	1,5	3,5	9	1	-3
11	1,5	$\sin((pt) / 3)$	1	5	8	7	2
12	2	$2t^2 + 4 \sin((pt) / 3)$	1,5	6	7,5	5	-4
13	2	$9 \sin((pt) / 3)$	1,5	6	9,5	-1	4
14	2,5	$3t + \sin((pt) / 3)$	1,5	3	9	8	-4
15	0,5	$7e^{2t} + 7 \sin((pt) / 2)$	0,5	3	8,5	-4	2
16	2	$-3e^t + 10 \cos((pt) / 4)$	1,5	5,5	9,5	8	0
17	2,5	$-4t^2 + 4 \cos((pt) / 3)$	0,2	3	10	-3	0
18	3	$8e^{2t} + \cos((pt) / 4)$	0,2	4,5	6,5	8	-3
19	2	$9e^{3t} - 2 \sin((pt) / 2)$	1	4,5	7	8	4
20	3	$-e^{2t} - \cos((pt) / 4)$	1	4	7,5	8	-4

№ п/п	m, кг	$F_x(t)$, Н	t_1 , с	t_2 , с	t_3 , с	Начальные условия	
						x_0 , м	v_{0x} , м/с
21	3	$3 + 10e^{2t} - 2 \cos((pt) / 4)$	1	4,5	8	1	4
22	2	$-6t + 5 \cos((pt) / 3)$	0,2	3,5	8	0	4
23	2,5	$-5 + 3 \cos((pt) / 4)$	2	5	9	1	-4
24	3,5	$6t + 3e^t$	0,5	6	7,5	0	4
25	1	$-5t + 8 \cos((pt) / 4)$	1,5	4,5	9	4	0
26	2,5	$6e^t - 3 \sin((pt) / 2)$	1,5	3,5	10	8	3
27	0,2	$-4e^{5t} + 5 \sin((pt) / 2)$	0,2	4,5	7,5	3	1
28	0,2	$5e^t + 8t^2$	0	5	9	-4	2
29	2	$4 - 3e^{5t} - 5 \sin((pt) / 2)$	0	5,5	8,5	8	3
30	2	$7 + 3e^t + 3 \cos((pt) / 3)$	2	3,5	10	2	-3
31	1,5	$-3e^t - 3 \sin((pt) / 2)$	1	3	6,5	0	0
32	3,5	$10 + 4e^{3t}$	0,2	3,5	10	6	0
33	2	$-5e^{2t} + 7 \cos((pt) / 3)$	0,5	6	6,5	0	0
34	0,2	$-4t - e^{2t}$	1	5,5	9	-3	0
35	3,5	$-2 + 8 \sin((pt) / 3)$	1	5	7	6	3
36	1	$-2e^t + t + 5 \cos((pt) / 4)$	1,5	6	7	6	4
37	1,5	$-e^{3t} + 8 \cos((pt) / 3)$	0,2	3,5	8	0	0
38	3	$2 + 5e^{3t} + 4 \sin((pt) / 3)$	0	5,5	9,5	3	2
39	3	$8t^2 + 7 \sin((pt) / 2)$	0,2	5	8,5	-3	1
40	1,5	$-5e^{2t} - 5t^2$	2	5	8	7	0
41	1,5	$5e^{2t} + 2 \sin((pt) / 2)$	0,2	6	10	4	-1
42	1,5	$3e^{2-t} + 6 \cos((pt) / 4)$	0	5	6,5	8	-6
43	3,5	$5 + e^{2t} - 5 \cos((pt) / 4)$	1	5,5	7,5	-3	3
44	3	$t^2 + 3 \cos((pt) / 6)$	1,5	5	7,5	3	-6
45	2	$4e^{2t} - 5 \sin((pt) / 3)$	2	4,5	9	5	4
46	0,2	$7t^2 - \cos((pt) / 4)$	0	5,5	9,5	0	2
47	1,5	$t + 3 \cos((pt) / 4)$	1	5,5	9	1	3
48	0,2	$2t + 7 \sin((pt) / 2)$	0,5	4,5	7	-3	4
49	3,5	$7 \cos((pt) / 4) + t^3$	0,5	5	8,5	-2	2
50	3	$e^t + 10 \sin((pt) / 2)$	0,2	5	7	-1	-1
51	0,2	$-e^{3t} + \cos((pt) / 6)$	0	3	8	-3	2
52	2,5	$e^{2+t} + 6 \sin((pt) / 3)$	0,2	3,5	7,5	-2	-6

№ п/п	m, кг	$F_x(t), \text{H}$	t_1, c	t_2, c	t_3, c	Начальные условия	
						x_0, M	$v_{0x}, \text{M/C}$
53	0,2	$-4e^{3t} + t^2 + 3t$	1,5	5,5	9,5	5	3
54	1	$9 + 2e^t$	2	3	8	8	-5
55	1	$5t^2 + 6e^{5-t}$	0,5	4,5	8,5	6	1
56	3,5	$-5e^{3-t} + 2\sin((pt) / 6)$	1,5	4	8	7	-5
57	1,5	$2e^{3t} + 3\cos((pt) / 3)$	2	5,5	9,5	5	-2
58	2	$-3\cos((pt) / 3)$	1,5	6	8	-4	2
59	2,5	$4e^t + 9\cos((pt) / 4)$	1	5	7,5	-1	0
60	2	$-t + 10\cos((pt) / 2)$	0	5,5	9	-3	2
61	0,2	$4t^3 + 9\sin((pt) / 2)$	1,5	5,5	6,5	-5	3
62	2	$7t + 10\sin((pt) / 2)$	1,5	5	8	6	-4
63	0,5	$-3t^3 - 5\cos((pt) / 4)$	0	4,5	8,5	6	2
64	3,5	$\cos((pt) / 4)$	0	5	7,5	4	1
65	1,5	$e^t - 3\cos((pt) / 4)$	2	4	7	4	-6
66	2	$-2t + \sin((pt) / 3)$	1,5	5,5	7,5	-1	-6
67	1,5	$10t + 7\cos((pt) / 4)$	0,2	5	8,5	-2	3
68	2	$10t^2 - 7\sin((pt) / 3)$	2	3,5	10	-2	-5
69	1	$2e^{3-t} + 6\cos((pt) / 3)$	2	3	8,5	1	-5
70	1	$3t^4 + 5\sin((pt) / 3)$	1	6	8,5	-3	0
71	3	$7\sin((pt) / 2)$	1,5	4	9	8	3
72	0,2	$5\cos((pt) / 4) - 3t$	1	4,5	9	4	-1
73	0,2	$9\cos((pt) / 4)$	0,5	3	8	-3	0
74	2,5	$2t^3 + 7\cos((pt) / 4)$	0,2	4,5	7	-3	-4
75	1,5	$-t + 3\sin((pt) / 2)$	0,5	5,5	10	-1	2
76	3	$e^{2t} + 2\cos((pt) / 2)$	0	4,5	10	3	-2
77	1	$4\sin((pt) / 3) + t$	0,5	5,5	10	0	-5
78	2	$4\sin((pt) / 2) + t^3$	0	6	9,5	-2	-5
79	0,5	$e^{2-t} + \cos((pt))$	1,5	3,5	10	0	0
80	1	$4t^3 + \sin((pt) / 2)$	0,2	4	6,5	-3	-4
81	1,5	$9t^2 - \cos((pt) / 3)$	0,5	6	8	1	-3
82	1,5	$-4t + 6\cos((pt) / 3)$	0,2	3	6,5	6	-3
83	1,5	$9\cos((pt) / 4)$	0,2	4,5	8	2	0
84	2,5	$e^{2-t} + t^2$	0,2	4,5	10	3	0
85	2	$4t^2 + 10\sin((pt) / 2)$	1	4	9,5	-5	4
86	2	$-\sin((pt) / 3)$	2	3	8	6	-1

№ п/п	m, кг	F _x (t), Н	t ₁ , с	t ₂ , с	t ₃ , с	Начальные условия	
						x ₀ , м	v _{0x} , м/с
87	3	3 sin((pt) / 3)	1	4	6,5	8	-5
88	2,5	-5 cos((pt) / 4)	0,2	6	8,5	8	-2
89	0,2	5 cos((pt) / 4)	1	6	10	2	2
90	2	e ^{2t} + 3t ⁴	2	4,5	6,5	4	2
91	2,5	5t ³ + e ^{3t+4}	1,5	6	7	-2	-6
92	0,2	8 cos((pt) / 3)	1	4,5	9	4	-6
93	1	3t ⁴ - sin((pt))	0,5	4,5	8	1	1
94	2	6t ³ + 4 sin((pt) / 4)	2	5	7,5	-3	-1
95	2,5	- sin((pt) / 2)	2	5	7,5	-1	4
96	3	2t ² + e ^{3t+7}	0,5	5	9,5	5	-1
97	1,5	-2 cos((pt) / 4)	2	5	7,5	5	3
98	3	2t ³ - sin((pt) / 3)	2	3,5	8	3	-2
99	1	3t + 5 sin((pt) / 2)	0,5	4,5	8,5	-1	-4
100	1,5	-5 cos((pt) / 4) + 3t	0,5	5	8	-4	0

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $F_x(t) = t + e^{2t} + \cos((pt) / 6)$; $v_x(0) = 3$ м/с;
 $x(0) = 1$ м; $t_1 = 2$ с; $t_2 = 4$ с; $t_3 = 7$ с; $m = 2$ кг.

Используя второй закон Ньютона (1), определим ускорение точки $a_x(t)$ как функцию времени:

$$a_x(t) = \frac{F_x(t)}{m} = \frac{1}{2}t + \frac{1}{2}e^{2t} + \frac{1}{2}\cos((pt) / 6). \quad (5.1)$$

Интегрирование выражения (5.1) приводит к выражению скорости точки:

$$\begin{aligned} v_x(t) &= \int a_x(t) dt = \int \left(\frac{1}{2}t + \frac{1}{2}e^{2t} + \frac{1}{2}\cos((pt) / 6) \right) dt = \\ &= \frac{t^2}{4} + \frac{e^{2t}}{4} + \frac{3}{\pi}\sin((pt) / 6) + C_1. \end{aligned} \quad (5.2)$$

Константу интегрирования определим из начального условия $v_x(0) = 3$ м/с; расчет приводит к следующему значению:

$$v_x(0) = \frac{1}{4}e^0 + C_1 = 3 \rightarrow C_1 = 2,75 \text{ м/с.} \quad (5.3)$$

Координату точки определим с использованием выражения (5.2):

$$\begin{aligned} x(t) &= \int v_x(t) dt = \int \left(\frac{t^2}{4} + \frac{e^{2t}}{4} + \frac{3}{p} \sin((pt)/6) + 2,75 \right) dt = \\ &= \frac{t^3}{12} + \frac{e^{2t}}{8} - \frac{18}{p^2} \cos((pt)/6) + 2,75t + C_2. \end{aligned} \quad (5.4)$$

Константа интегрирования C_2 определяется из условия $x(0) = 1$ м: расчет приводит к следующему:

$$x(0) = \frac{1}{8}e^0 - \frac{18}{p^2} + C_2 = 1 \rightarrow C_2 \approx 2,7 \text{ м.} \quad (5.5)$$

С учетом (5.5) выражение для координаты примет следующий вид:

$$x(t) = \frac{t^3}{12} + \frac{e^{2t}}{8} - \frac{18}{p^2} \cos((pt)/6) + 2,75t + 2,7. \quad (5.6)$$

Кинетическую энергию точки $T = m\vec{v}^2/2$ определим с использованием выражения (5.2). Вычисления приводят к следующему:

$$T = \left(\frac{t^2}{4} + \frac{e^{2t}}{4} + \frac{3}{p} \sin((pt)/6) + 2,75 \right)^2, \quad (5.7)$$

(5.7) будем использовать для вычисления работы силы. Расчет в моменты времени $t_1 = 2$ с и $t_2 = 4$ с приводит к

$$\begin{aligned} T(t_1) &= \left(\frac{t_1^2}{4} + \frac{e^{2t_1}}{4} + \frac{3}{p} \sin((pt_1)/6) + 2,75 \right)^2 \approx 18,2 \text{ Дж}; \\ T(t_2) &= \left(\frac{t_2^2}{4} + \frac{e^{2t_2}}{4} + \frac{3}{p} \sin((pt_2)/6) + 2,75 \right)^2 \approx 752,8 \text{ Дж}, \end{aligned} \quad (5.8)$$

откуда

$$A_{1,2}(F_x) = T(t_2) - T(t_1) = 734,6 \text{ Дж.} \quad (5.9)$$

Вычисление импульса силы на интервале $t \in [4 \text{ с}, 7 \text{ с}]$ проведем с использованием общего выражения

$$\vec{S}(t) - \vec{S}(t_0) = \int_{t_0}^t \vec{F}(t) dt. \quad (5.10)$$

Подстановка в (5.10) выражения $F_x(t)$ с последующим интегрированием приводит к следующему значению:

$$\begin{aligned} S_x(t_3) - S_x(t_2) &= \Delta S_x = \int_4^7 (t + e^{2t} + \cos((pt)/6)) dt = \\ &= \left(\frac{t^2}{2} + \frac{e^{2t}}{2} + \frac{6}{p} \sin((pt)/6) \right) \Big|_4^7 = 59,98 \text{ кН} \cdot \text{с}. \end{aligned} \quad (5.11)$$

ЗАДАЧА № 6

Точка массы m движется на плоскости XOY под действием силы $\vec{F}(F_x(t), F_y(t))$. Указаны начальные условия: при $t=0$; $v_x(0) = v_{0x}$; $v_y(0) = v_{0y}$; $x(0) = x_0$; $y(0) = y_0$.

Найти:

1. Координаты точки $x(t)$ и $y(t)$.
2. Кинетическую энергию точки как функцию времени.
3. Работу силы на интервале времени $t \in [t_1, t_2]$; $t_2 > t_1$ (время выбрать самостоятельно).

Исходные данные приведены в табл. 6.1.

Таблица 6.1

Исходные данные

№ п/п	$F_x(t), \text{Н}$	$F_y(t), \text{Н}$	Начальные условия				$m, \text{кг}$
			$x_0, \text{м}$	$y_0, \text{м/с}$	$v_{0x}, \text{м/с}$	$v_{0y}, \text{м/с}$	
1	$5+t^3$	$5-t^3$	3	-1	-1	1	2,5
2	$6+1/t$	$e^{2t}+t^3$	-1	0	0	2	1
3	$1+t^3$	$-2t$	1	3	-2	0	1
4	$5+2t^2$	$-2e^t+t^2$	-2	3	-1	2	2,5
5	$2/t+6t$	$-3t^3$	-1	3	3	-2	4
6	$2+t^2$	$3e^t-t^2$	-2	1	2	1	5
7	$3+6t^2$	$-e^{2t}-t$	1	2	3	3	0,5
8	$6+2t-t^2$	$3e^{2+t}+t^3$	1,5	1	3	1	3,5
9	$6+3t^2$	$-2e^t-2t^2$	2	-1	1	-1	4
10	$1+2t^3$	e^t-2t^2	-1	1	3	0	4
11	$5+6t^3$	$4e^{1+t}-3$	3	-1	3	-2	4
12	$3+6t^3$	$2e^t-t^3$	1	3	-2	1	2
13	$6+4/t^2$	$t+5$	0	3	0	-2	4
14	$4+t^3$	$2e^t+2t^3$	1	2	1	3	2
15	$4t^2+3t-5$	e^t+3t^2	-2	3	1	2	0,5
16	$2+5t$	$2e^{3t}-t^2$	0	2	1	3	4
17	$5-3t+t^2$	$4-t^2$	2	-2	0	1	5
18	$8+2/t$	$e^{2t}-t^2$	3	-1	-2	-2	4,5
19	$4+6t^3$	$3e^t-2t^3$	2	1	-2	-1	2,5
20	$2-3t^3$	$-3t^2$	-1	1	2	3	4
21	$6+6t^2+5t^3$	$-3e^t-t^2$	3	-1	-1	-2	4,5

Продолжение табл. 6.1

№ п/п	$F_x(t), \text{H}$	$F_y(t), \text{H}$	Начальные условия				$m, \text{кг}$
			$x_0, \text{м}$	$y_0, \text{м/с}$	$v_{0x}, \text{м/с}$	$v_{0y}, \text{м/с}$	
22	$8+4t+7t^4$	$4t+3$	1	0	3	-1	3,5
23	$2+6t^2$	$5e^{2-t}+3t$	0	0	-2	-2	1
24	$6+2/t$	$t-t^2$	0	-2	0	0	2,5
25	$1+4t^2$	$e^{3t}+t^2$	0	3	-1	1	3
26	$3+3t^2$	$e^{3t}-t^3$	3	0	3	2	1
27	$1+2t^2+t^3$	$2e^{t+1}-t$	-2	-1	1	2	3
28	$3+4t^3$	$e^{1+t}-t^3$	3	3	3	2	1,5
29	$3t+2t^3+6$	$3e^t-2t$	0	2	-1	-1	0,5
30	$5+4t^2$	$e^{2t}+3t^3$	2	0	0	2	2
31	$3+2t^3-4t$	$5-t^3+t$	3	0	0	2	4,5
32	$6+1/t^2$	$e^{2t}-t$	-1	0	-1	-2	4
33	$9\sin((pt)/2)$	$2\sin((pt)/3)$	0	1	-2	-2	0,5
34	$-\cos((pt)/4)$	$4\sin((pt)/2)$	2	-1	1	-1	0,5
35	$3\sin((pt)/2)$	$8\sin((pt)/3)$	1	-2	-2	2	2,5
36	$9\sin((pt)/2)$	$-\sin((pt)/4)$	-2	-2	3	-1	2,5
37	$-2\cos((pt)/4)$	$2\cos((pt)/3)$	3	-1	1	-1	3,5
38	$5\cos((pt)/4)$	$\sin((pt)/4)$	1	-2	-2	-1	1,5
39	$7\sin((pt)/3)$	$-\sin((pt)/4)$	1	-1	1	2	2,5
40	$2t+t^2$	$3e^t-t^2$	-2	3	0	0	3,5
41	$3+6t^2$	$e^{2t}+4t$	0	-1	0	0	0,5
42	$6+2t$	$3e^{2+t}+t^3$	-2	0	-1	3	4
43	$6t+2t^2$	$-2e^t-2t^2$	1	2	2	1	4
44	$1+2t^3$	e^t-2t^2	2	0	2	3	4
45	$-6t^3+4t$	$4e^{1+t}-3$	0	-1	0	2	2,5
46	$2+t^3$	$2e^t-t^3$	2	1	3	-2	4
47	$6+4/t^2$	$t-5/t$	1	2	-2	-1	1
48	$2+3t^3$	$2e^t+2t^3$	-1	2	2	-1	4
49	$4+6t$	e^t+3t^2	-2	1	-2	-1	4,5
50	$2t^2+5t$	$2e^{3t}-t^2$	0	2	-2	1	1,5
51	$\sin((pt)/4)$	$4\sin((pt)/2)$	3	3	2	3	3,5
52	$-\sin((pt)/4)$	$\cos((pt)/2)$	3	1	2	-2	2
53	$4\sin((pt)/2)$	$-\cos((pt)/2)$	1	1	2	0	4,5
54	$\cos((pt)/3)$	$3\cos((pt)/4)$	0	2	0	2	2,5
55	$9\cos((pt)/2)$	$-\cos((pt)/4)$	2	1	-2	0	5
56	$-2\cos((pt)/2)$	$2\cos((pt)/4)$	-2	0	-2,5	1	1,5
57	$8\sin((pt)/3)$	$8\sin((pt)/3)$	1	0	3	-2	1

№ п/п	$F_x(t), \text{H}$	$F_y(t), \text{H}$	Начальные условия				$m, \text{кг}$
			$x_0, \text{м}$	$y_0, \text{м/с}$	$v_{0x}, \text{м/с}$	$v_{0y}, \text{м/с}$	
58	$-5 \sin((pt) / 2)$	$5 \cos((pt) / 4)$	0	2	1	0	4,5
59	$2 \sin((pt) / 4)$	$10 \cos((pt) / 2)$	3	-1	1	1	1,5
60	$4 + 5t + 3t^3$	$4 - 3t^2$	0	0	0	1	1
61	$3 + 6t^2$	$7e^t - t^2$	2	0	-1	-2	3
62	$8t^3 + 4t$	$4t + 3$	-2	1	1	0	3,5
63	$2 + 6t^2$	$5e^{2-t} + 3t$	0	-1	3	0	1,5
64	$6 + 2/t$	$t + 4t^2$	-1	2	2	3	2
65	$2 + t^2$	$e^t + t$	2	2	3	-1	4
66	$1 + 5t^2$	$e^{3t} - t^3$	2	2	2	0	3
67	$\cos((pt) / 2)$	$3 \cos((pt) / 3)$	3	0	3	-2	1
68	$5 \cos((pt) / 4)$	$\sin((pt) / 2)$	3	-2	-1	0	3
69	$2 \sin((pt) / 3)$	$2 \sin((pt) / 4)$	0	0	0	3	2
70	$2t + t^2$	$3e^t - t^2$	2	0	1	2	3
71	$5 + 6t^2$	$e^{2t} + 4t$	1	2	2	1	2
72	$-5 + 2t - t^3$	$2e^{2+t} + t^2$	-2	-2	1	3	1
73	$6t + 2t^2$	$-2e^t - 2t^2$	0	-2	3	3	3
74	$3 + 2t$	$e^t - 2t^2$	-2	1,5	3	2	1
75	$-6t^3 + 4t$	$4e^{1+t} - 3$	3	-2	3	0	0,5
76	$7 - 2t - t^3$	$2e^t - t^3 + 4t$	2	2	2	-2	5
77	$6 + 4/t^2$	$t^2 - 5/t$	0	-2	-2	3	4
78	$6 \ln t$	$t^2 - 2t + 4$	3	1	1	1	1
79	$2e^t - t$	$2 \ln t - t^2$	-2	3	3	3	0,5
80	$-\sin((pt) / 4)$	$-2 \cos((pt) / 4)$	-2	-1	-2	0	5
81	$\cos((pt) / 2)$	$-3 \sin((pt) / 4)$	3	1	-1	-1	2,5
82	$2 \sin((pt) / 3)$	$3 \sin((pt) / 3)$	3	-1	0	0	1
83	$4 \sin((pt) / 2)$	$8 \sin((pt) / 4)$	3	1	-2	3	3,5
84	$\sin((pt) / 3)$	$9 \cos((pt) / 3)$	1	0	3	-1	3
85	$-\sin((pt) / 4)$	$4 \sin((pt) / 4)$	0	-2	0	2	1,5
86	$2 \cos((pt) / 3)$	$5 \sin((pt) / 2)$	1	-2	3	2	2,5
87	$2t^3 + 5t$	$4e^{3t} - t^2$	0	1	1	0	1
88	$5 + 2t^2$	$4 - 5t^2$	1	-1	-1	0	3,5
89	$3 + 1/t$	$e^{2t} - t^2 + 5t$	-1	0	1	3	1
90	$4t + 6t^3$	$2e^t - t^3$	0	0	1	-1	3,5
91	$4t + t^2$	$t - 3t^2$	2	-1	2	2	0,5
92	$6 + 2t^2 - t^3$	$2 - 3e^t$	-2	-1	0	3	2
93	$8 + 4t + t^2$	$4t + 3$	-1	1	2	1	3

№ п/п	$F_x(t), \text{ Н}$	$F_y(t), \text{ Н}$	Начальные условия				$m, \text{ кг}$
			$x_0, \text{ м}$	$y_0, \text{ м/с}$	$v_{0x}, \text{ м/с}$	$v_{0y}, \text{ м/с}$	
94	$2+6t^2$	$5e^{2-t} + 3t$	-1	-2	0	-1	2
95	$6+2/t$	$3t^2 + 2t - 4$	3	-2	1	3	0,5
96	$t+3t^2$	$e^{3t} + t^2$	-2	-1	2	2	1,5
97	$3+3t^2$	$2e^{3t} + 3$	3	-2	3	2	3
98	$2\ln t$	$4t^2 + t$	0	1	1	0	4
99	$2e^t - t$	$3-5t + \ln t$	1	0	-2	-1	2,5
100	$5 + \ln t$	$2 - 4t^3$	2	-1	-1,5	1	3

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $F_x(t) = 4t - t^2 + e^t$ Н; $F_y(t) = 6 \cos((pt)/3)$ Н;
 $m = 2$ кг; $v_{0x} = 6$ м/с; $v_{0y} = -2$ м/с; $x_0 = 1$ м; $y_0 = 0$ м.

Используя второй закон Ньютона (1), определим компоненты вектора ускорения для осей OX и OY соответственно:

$$a_x(t) = \frac{F_x(t)}{m} = \frac{4t - t^2 + e^t}{2} = 2t - \frac{1}{2}t^2 + \frac{1}{2}e^t; \quad (6.1)$$

$$a_y(t) = \frac{F_y(t)}{m} = \frac{6 \cos((pt)/3)}{2} = 3 \cos((pt)/3). \quad (6.2)$$

Интегрирование приводит к выражениям компонент скорости точки:

$$v_x(t) = \int a_x(t) dt = \int \left(2t - \frac{1}{2}t^2 + \frac{1}{2}e^t \right) dt = t^2 - \frac{1}{6}t^3 + \frac{1}{2}e^t + C_1; \quad (6.3)$$

$$v_y(t) = \int a_y(t) dt = \int 3 \cos((pt)/3) dt = \frac{9}{\pi} \sin((pt)/3) + C_2. \quad (6.4)$$

Константы интегрирования определим из начальных условий $v_{0x} = 6$ м/с и $v_{0y} = -2$ м/с. Расчет приводит к следующим значениям:

$$v_x(0) = \frac{1}{2}e^0 + C_1 = 6 \rightarrow C_1 = 5,5 \text{ м/с}; \quad (6.5)$$

$$v_y(0) = \frac{9}{\pi} \sin(0) + C_2 = -2 \rightarrow C_2 = -2 \text{ м/с}. \quad (6.6)$$

Координаты точки определим из выражений (6.3) и (6.4) с учетом вычисленных констант. Интегрирование приводит к следующему:

$$\begin{aligned} x(t) &= \int v_x(t) dt = \int \left(t^2 - \frac{1}{6} t^3 + \frac{1}{2} e^t + 5,5 \right) dt = \\ &= \frac{1}{3} t^3 - \frac{1}{24} t^4 + \frac{1}{2} e^t + 5,5t + C_3; \end{aligned} \quad (6.7)$$

$$\begin{aligned} y(t) &= \int v_y(t) dt = \int \left(\frac{9}{p} \sin((pt)/3) - 2 \right) dt = \\ &= -\frac{27}{p^2} \cos((pt)/3) - 2t + C_4. \end{aligned} \quad (6.8)$$

Аналогичные вычисления для начальных условий $x_0 = 1$ м и $y_0 = 0$ м приводят к значениям констант интегрирования C_3 и C_4 :

$$x(0) = \frac{1}{2} e^0 + C_3 = 1 \rightarrow C_3 = 0,5 \text{ м}; \quad (6.9)$$

$$y(0) = -\frac{27}{p^2} \cos(0) + C_4 = 0 \rightarrow C_4 \approx 2,74 \text{ м}. \quad (6.10)$$

Окончательный ответ для координат $x(t)$ и $y(t)$ примет следующий вид:

$$x(t) = \frac{1}{3} t^3 - \frac{1}{24} t^4 + \frac{1}{2} e^t + 5,5t + 0,5; \quad (6.11)$$

$$y(t) = -\frac{27}{p^2} \cos((pt)/3) - 2t + 2,74. \quad (6.12)$$

Кинетическую энергию $T = m\vec{v}^2/2$ определим с использованием выражений (6.3) и (6.4). Подстановка в

$$T = \frac{m}{2} (v_x^2(t) + v_y^2(t)) \quad (6.13)$$

после некоторых упрощений приводит к выражению для кинетической энергии точки как функции времени:

$$T(t) = \left(t^2 - \frac{1}{6} t^3 + \frac{1}{2} e^t + 5,5 \right)^2 + \left(\frac{9}{p} \sin((pt)/3) - 2 \right)^2. \quad (6.14)$$

Работу силы определим с использованием теоремы об изменении кинетической энергии [см. (4)]. Подстановка $t_1 = 1 \text{ с}$ и $t_2 = 5 \text{ с}$ в (6.14) приводит к следующим значениям:

$$T(t_1) = 59,4 \text{ Дж}; \quad T(t_2) = 7054,8 \text{ Дж}, \quad (6.15)$$

откуда работы силы

$$A(t \in [t_2, t_1]) = T(t_2) - T(t_1) = 6995,4 \text{ Дж}. \quad (6.16)$$

ЗАДАЧА № 7

Дано дифференциальное уравнение движения точки вдоль прямой OX $A\ddot{x} + B\dot{x} + Dx = 0$.

1. Не интегрируя данное уравнение изучить качественный характер движения точки. Если движение периодическое, то вычислить период колебаний и указать поведение амплитуды с течением времени.

2. Проинтегрировать заданное уравнение. Начальные условия при $t = 0$ $x(0) = x_0$ и $v_x(0) = v_{0x}$ заданы.

3. Рассмотреть два варианта с $D = 0$ и $D \neq 0$.

Исходные данные приведены в табл. 7.1.

Таблица 7.1

Исходные данные

№ п/п	A , кг	B , кг/м ²	D , кг/с	x_0 , м	v_{0x} , м/с	№ п/п	A , кг	B , кг/м ²	D , кг/с	x_0 , м	v_{0x} , м/с
1	6	4	9	5	3	51	1	9	10	5	4
2	10	2	8	6	5	52	8	1	3	1	4
3	6	10	5	3	4	53	5	8	12	1	2
4	9	4	7	0	5	54	3	7	9	2	3
5	7	15	2	3	1	55	10	6	10	5	3
6	6	12	6	0	5	56	5	8	2	2	1
7	10	4	10	2	5	57	3	1	2	4	1
8	8	3	9	0	3	58	3	3	4	0	1
9	7	4	1	5	1	59	10	9	1	4	3
10	2	7	9	6	2	60	11	4	7	0	3
11	3	7	6	4	1	61	11	5	7	1	0
12	2	15	1	5	1	62	6	6	5	1	5
13	8	3	4	6	4	63	4	1	3	2	4
14	1	10	6	0	5	64	2	5	2	1	4
15	10	12	10	7	4	65	7	9	12	2	5
16	8	2	9	7	5	66	5	10	3	1	1
17	6	11	4	1	5	67	7	1	11	1	2
18	4	14	8	3	5	68	5	3	12	3	4
19	4	2	1	1	1	69	1	1	8	3	4
20	5	11	6	7	2	70	6	12	11	0	2
21	7	10	7	4	1	71	2	5	4	2	0
22	6	15	7	3	2	72	4	3	3	1	5
23	9	7	7	6	1	73	8	10	6	3	5
24	8	9	1	6	2	74	11	5	5	5	1
25	6	9	6	2	5	75	3	9	3	2	0

№ п/п	A, кг	B, кг/м ²	D, кг/с	x ₀ , м	y _{0x} , м/с	№ п/п	A, кг	B, кг/м ²	D, кг/с	x ₀ , м	y _{0x} , м/с
26	3	5	5	5	2	76	4	3	3	3	1
27	6	4	6	0	5	77	10	8	11	1	2
28	7	12	2	7	5	78	9	7	11	2	4
29	4	5	3	0	5	79	11	8	5	2	5
30	2	9	9	5	5	80	5	8	4	2	5
31	7	10	5	5	0	81	3	9	7	4	0
32	3	7	10	0	4	82	11	9	7	1	4
33	6	10	7	5	5	83	1	5	10	4	2
34	10	15	10	2	2	84	9	12	8	1	5
35	2	8	3	3	2	85	7	2	3	5	2
36	3	8	8	3	3	86	2	12	3	1	1
37	5	5	6	4	0	87	11	3	7	5	1
38	8	13	7	3	3	88	3	7	4	0	4
39	5	15	1	3	5	89	12	7	11	0	2
40	7	7	1	3	4	90	5	10	4	4	3
41	8	11	1	3	4	91	1	9	10	4	5
42	5	4	1	7	5	92	1	6	10	4	0
43	8	11	2	1	4	93	4	4	6	4	5
44	9	6	10	0	0	94	12	3	12	5	3
45	7	5	9	0	1	95	12	10	6	3	3
46	1	14	9	6	3	96	5	2	8	0	4
47	7	11	5	0	2	97	10	5	1	4	5
48	10	14	5	1	5	98	8	3	3	5	0
49	8	14	4	4	0	99	7	5	8	5	4
50	9	11	8	5	2	100	12	9	2	4	3

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $A = 1$ кг; $B = 20$ кг/с²; $D = 8$ кг/с; $x_0 = 4$ м;
 $v_{0x} = 1$ м/с.

Приведем дифференциальное уравнение

$$\ddot{x}(t) + 8\dot{x}(t) + 20x(t) = 0 \quad (7.1)$$

к стандартному виду:

$$\ddot{x}(t) + 2v\dot{x}(t) + \psi^2 x(t) = 0. \quad (7.2)$$

[см. (6), (7)]. Из (7.1) и (7.2) нетрудно установить, что

$$v = 4 \text{ с}^{-1}; \quad \psi = \sqrt{20} \approx 4,47 \text{ с}^{-1}. \quad (7.3)$$

Если $\psi > \nu$ в дифференциальное уравнение описывает периодический режим затухающих колебаний. Ответ в таком случае определяется выражением [см. (12)]:

$$x(t) = ae^{-\beta t} \sin(\sqrt{\psi^2 - \nu^2} t + \psi_0) \quad (7.4)$$

с периодом $T_{з.к} = 2\pi / \sqrt{\psi_0^2 - \nu^2} = 3,14$ с.

Константы a и ψ_0 определим из начальных условий $x_0 = 4$ м и $v_{0x} = 1$ м/с. С использованием выражений (7.4) и

$$v_x(t) = \dot{x}(t) = ae^{-\beta t} \left(\psi \cos(\sqrt{\psi^2 - \nu^2} t + \psi_0) - \nu \sin(\sqrt{\psi^2 - \nu^2} t + \psi_0) \right) \quad (7.5)$$

получаем следующую систему уравнений:

$$\begin{cases} x(0) = a \sin(\psi_0) = 4 \text{ м;} \\ v_x(0) = a(\sqrt{\omega^2 - \beta^2} \cos(\psi_0) - \beta \sin(\psi_0)) = 1 \text{ м/с,} \end{cases} \quad (7.6)$$

откуда $a \approx 9,39$ м и $\psi_0 \approx 0,44$ рад. Окончательный ответ для изучаемого примера примет следующий вид:

$$x(t) = 9,39 e^{-4t} \sin(2t + 0,44). \quad (7.7)$$

График колебательного процесса (7.1) с $x_0 > 0$, $v_{0x} > 0$ соответствует рис. 3, а.

Случаю $D = 0$ соответствует $\nu = 0$. Дифференциальное уравнение

$$\ddot{x}(t) + 20 x(t) = 0 \quad (7.8)$$

соответствует свободным колебаниям с периодом $T = 2\pi / \psi \approx 1,4$ с. Решение дифференциального уравнения (7.8) в таком случае будем искать в виде [см. (9)]:

$$x(t) = A \sin(\psi t + \psi_0). \quad (7.9)$$

Амплитуду и начальную фазу колебаний определим из (10): вычисления приводят к следующему:

$$A = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{v_{0x}}{\psi}\right)^2} \approx 4 \text{ м;} \quad \psi_0 = \arctg\left(\frac{\psi_0 x_0}{v_{0x}}\right) \approx 1,51 \text{ рад,} \quad (7.10)$$

откуда

$$x(t) = 4 \sin(4,47t + 1,51). \quad (7.11)$$

График колебательного процесса (7.8) с $x_0 > 0$, $v_{0x} > 0$ соответствует рис. 1, а.

Для общности разберем случай аperiodического затухания $\nu \geq \omega$. Рассмотрим уравнение

$$\ddot{x}(t) + 6\dot{x}(t) + 8x(t) = 0, \quad (7.12)$$

в котором

$$\nu = 3 \text{ с}^{-1}; \quad \omega = \sqrt{8} \approx 2,82 \text{ с}^{-1}. \quad (7.13)$$

В случае $\nu > \omega$ решение дифференциального уравнения [см. (11)] принимает следующий вид:

$$x(t) = C_1 e^{(-\nu + \sqrt{\nu^2 - \omega^2})t} + C_2 e^{(-\nu - \sqrt{\nu^2 - \omega^2})t}. \quad (7.14)$$

После некоторых расчетов приходим к промежуточному результату:

$$x(t) = C_1 e^{-2t} + C_2 e^{-4t}. \quad (7.15)$$

Константы интегрирования определим из начальных условий $x_0 = 4$ м и $v_{0x} = 1$ м/с. Вычисление производной (7.15) приводит к выражению для скорости маятника:

$$v_x(t) = \dot{x}(t) = -2C_1 e^{-2t} - 4C_2 e^{-4t}. \quad (7.16)$$

Из соотношений (7.15) и (7.16) с учетом начальных условий получаем следующую систему уравнений:

$$\begin{cases} x(0) = C_1 + C_2 = 4 \text{ м;} \\ v_x(0) = -2C_1 + 4C_2 = 1 \text{ м/с.} \end{cases} \quad (7.17)$$

Решение (7.17) приводит к $C_1 = 8,5$ и $C_2 = -4,5$, откуда для случая аperiodических колебаний (7.12) окончательно получаем

$$x(t) = 8,5 e^{-2t} - 4,5 e^{-4t}. \quad (7.18)$$

График колебательного процесса (7.14) с $x_0 > 0$; $v_{0x} > 0$ соответствует рис. 2, а.

В заключении разберем случай границы апериодичности $\nu = \zeta$.
Из дифференциального уравнения

$$\ddot{x}(t) + 6\dot{x}(t) + 9x(t) = 0 \quad (7.19)$$

получаем:

$$\nu = 3 \text{ с}^{-1}; \quad \zeta = \sqrt{9} = 3 \text{ с}^{-1}. \quad (7.20)$$

Решение дифференциального уравнения (7.19) при условии $\nu = \zeta$ записывается в виде

$$x(t) = e^{-\zeta t} (C_1 t + C_2). \quad (7.21)$$

Проводя некоторые вычисления из выражения

$$x(t) = e^{-3t} (C_1 t + C_2), \quad (7.22)$$

получаем выражение для скорости маятника:

$$v_x(t) = \dot{x}(t) = C_1 e^{-3t} - 3e^{-3t} (C_1 t + C_2). \quad (7.23)$$

Использование начальных условий $x_0 = 4 \text{ м}$ и $v_{0x} = 1 \text{ м/с}$ приводит к следующей системе:

$$\begin{cases} x(0) = e^0 (C_1 \cdot 0 + C_2) = 4 \text{ м}; \\ v_x(0) = C_1 e^0 - 3e^0 (C_1 \cdot 0 + C_2) = 1 \text{ м/с}. \end{cases} \quad (7.24)$$

Из (7.24) нетрудно получить $C_1 = 13$ и $C_2 = 4$; решение дифференциального уравнения (7.19) примет следующий вид:

$$x(t) = e^{-3t} (13t + 4). \quad (7.25)$$

ЗАДАЧА № 8

Дано дифференциальное уравнение движения точки вдоль прямой OX $A\ddot{x} + Bx = D \sin(pt + cp)$.

1. Не интегрируя данное уравнение изучить качественный характер движения точки. Если движение периодическое, то вычислить период колебаний и указать поведение амплитуды с течением времени.

2. Проинтегрировать заданное уравнение. Начальные условия при $t = 0$ $x(0) = x_0$ и $v_x(0) = v_{0x}$ заданы.

3. Рассмотреть два варианта с $D = 0$ и $D \neq 0$.

Исходные данные приведены в таблице 8.1.

Таблица 8.1

Исходные данные

№ п/п	A , кг	B , кг/с ²	D , (кг · м)/с ²	p , рад/с	c , рад	x_0 , м	y_{0x} , м/с
1	5	10	2	1	1/6	1	1
2	8	13	11	1	1/3	0	3
3	9	1	3	3	1/4	0	1
4	10	10	3	0,5	1/6	3	4
5	1	2	2	3	1/4	0	4
6	7	10	6	1,5	1/3	4	8
7	11	9	1	3	1/6	5	1
8	9	16	4	1,5	1	0	5
9	13	13	10	4	1/3	7	1
10	2	3	4	4	1	4	10
11	8	6	3	1	1/4	0	6
12	9	6	6	4	1/2	3	7
13	12	10	3	3	1/4	3	4
14	6	13	6	2,5	1/6	2	0
15	10	13	7	3,5	1/2	8	5
16	11	15	10	4	1/2	2	6
17	4	3	7	2	1/2	3	3
18	1	4	5	2,5	1/3	8	2
19	11	16	7	4	1/4	7	9
20	7	12	5	0,5	1/4	3	0
21	1	14	1	3,5	1	4	2
22	4	16	11	1	1	5	6
23	13	9	8	1,5	1/3	2	0
24	10	9	9	0,5	1/4	1	7
25	12	5	2	2,5	1/3	2	7

Продолжение табл. 8.1

№ п/п	A , кг	B , кг/с ²	D , (кг · м)/с ²	ρ , рад/с	ϵ , рад	x_0 , м	y_{0x} , м/с
26	6	14	3	4	1/2	0	3
27	8	3	10	3,5	1/3	8	1
28	7	12	2	2	1/2	7	0
29	10	2	10	3,5	1/6	2	1
30	13	1	7	3	1/4	1	10
31	13	7	7	4	1/4	8	9
32	8	9	8	2	1	3	4
33	11	8	6	1,5	1	8	5
34	10	5	5	1	1/4	1	3
35	3	16	8	3,5	1/4	8	9
36	9	11	1	3	1/3	4	3
37	3	12	6	2,5	1/6	5	3
38	1	3	2	0,5	1/4	3	6
39	10	9	2	1,5	1/4	0	9
40	1	14	10	0,5	1/2	1	4
41	10	13	3	0,5	1/6	1	6
42	7	8	1	0,5	1/4	1	6
43	7	11	11	2,5	1/4	4	5
44	10	3	9	2,5	1/3	7	0
45	4	14	1	2,5	1	5	4
46	13	16	4	3	1/2	0	9
47	11	14	6	2	1/3	2	10
48	2	13	10	2	1	6	7
49	1	4	1,5	0,5	1	2	1
50	2	8	10	3	1/4	3	3
51	9	5	1	1	1/4	4	8
52	6	6	1	1,5	1/4	1	4
53	12	8	9	3,5	1/4	3	10
54	12	6	11	2	1/2	0	6
55	3	10	6	2	1/3	7	3
56	2	15	8	1,5	1/4	8	2
57	7	11	3	4	1/3	3	5
58	11	16	8	4	1	1	6
59	3	14	10	2,5	1/2	6	10
60	12	9	5	3,5	1/4	0	10
61	12	11	1	3	1	5	6
62	3	3	3	3	1/4	2	3
63	8	2	10	1	1/2	4	6
64	6	12	5	3	1/2	3	8
65	6	4	2	4	1	7	4

Окончание табл. 8.1

№ п/п	A , кг	B , кг/с ²	D , (кг · м)/с ²	p , рад/с	c , рад	x_0 , м	y_{0x} , м/с
66	4	11	7	2,5	1/3	8	9
67	7	1	11	4	1/2	5	10
68	2	2	5	1	1/2	6	4
69	3	2	10	1,5	1	1	9
70	1	10	8	3	1/4	7	6
71	3	8	7	2	1	8	3
72	10	1	2	2,5	1/3	3	3
73	1	11	5	1,5	1/2	8	4
74	13	7	1	2	1	1	9
75	10	6	2	0,5	1/2	5	6
76	10	5	7	3	1/4	0	5
77	10	3	10	3,5	1/6	8	3
78	7	6	9	4	1/6	6	10
79	4	7	2	3,5	1	0	7
80	7	7	10	1	1/6	4	0
81	3	16	2,5	4	1/2	3	3
82	6	14	3	0,5	1/3	1	8
83	3	9	10	4	1/6	7	8
84	9	3	7	1	1/4	1	3
85	6	8	4	3,5	1/3	4	6
86	12	6	1	0,5	1/2	3	4
87	5	1	5	1,5	1/4	1	0
88	6	3	7	3,5	1/6	3	6
89	12	3	4	1	1/4	0	1
90	9	14	1	3	1/4	1	6
91	8	5	3	1,5	1	8	8
92	7	3	9	4	1/4	7	10
93	11	10	9	3	1/3	4	4
94	1	6	2	2,5	1/6	4	6
95	5	16	8	3,5	1/6	3	8
96	9	7	6	1	1/4	8	1
97	13	3	2	4	1/4	8	0
98	10	2	5	2	1/6	3	1
99	6	4	11	3	1/6	7	9
100	6	4	5	1,5	1/2	0	7

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $A = 2$ кг; $B = 4$ кг/с²; $D = 5$ (кг · м)/с²; $p = 3$ рад/с; $c = 1/6$ рад; $x_0 = 3$ м; $v_{0x} = 4$ м/с.

Приведем дифференциальное уравнение

$$2\ddot{x}(t) + 8x(t) = 5 \sin\left(3t + \frac{p}{6}\right) \quad (8.1)$$

к стандартному виду. После некоторых вычислений из (8.1) получаем

$$\ddot{x}(t) + 4x(t) = 2,5 \sin\left(3t + \frac{p}{6}\right), \quad (8.2)$$

откуда [см. (15)] $\omega = \sqrt{4} = 2$ рад/с, $p = 3$ рад/с и $h = 2,5$ кг · м /с². Поскольку $p > \omega$ изучаемое уравнение соответствует вынужденным колебаниям большой частоты.

Решение уравнения (8.2) будем искать как сумму общего $x_{\text{об}}(t)$ и частного $x_{\text{ч}}(t)$ решений. Общее решение уравнения

$$\ddot{x}_{\text{об}}(t) + 4x_{\text{об}}(t) = 0 \quad (8.3)$$

будем искать в виде [сравним с (9)]:

$$x_{\text{об}}(t) = C_1 \sin(\omega t) + C_2 \cos(\omega t). \quad (8.4)$$

Частное решение определим исходя из вида правой части уравнения (8.1), в рассматриваемом случае

$$x_{\text{ч}}(t) = \tilde{A} \sin\left(3t + \frac{p}{6}\right), \quad (8.5)$$

где \tilde{A} – неизвестный коэффициент. Для определения последнего вычислим производные по времени от выражения (8.5):

$$\dot{x}_{\text{ч}}(t) = -3\tilde{A} \sin\left(3t + \frac{p}{6}\right); \quad \ddot{x}_{\text{ч}}(t) = -9\tilde{A} \cos\left(3t + \frac{p}{6}\right) \quad (8.6)$$

и подставим в исходное уравнение (8.2). Вычисления дают

$$\ddot{x}_{\text{ч}}(t) + 4x_{\text{ч}}(t) = -5\tilde{A} \sin\left(3t + \frac{p}{6}\right). \quad (8.7)$$

Сравнение коэффициентов правых частей выражений (8.2)

и (8.7) приводит к значению $\tilde{A} = -1/2$. С учетом (8.4) и (8.5) получаем

$$x(t) = C_1 \sin(\omega t) + C_2 \cos(\omega t) - \frac{1}{2} \sin\left(3t + \frac{p}{6}\right). \quad (8.8)$$

Константы C_1, C_2 определим из начальных условий. Вычисление производной выражения (8.8):

$$v_x(t) = \frac{dx(t)}{dt} = C_1 \omega \cos(\omega t) - C_2 \omega \sin(\omega t) - \frac{3}{2} \cos\left(3t + \frac{p}{6}\right) \quad (8.9)$$

с учетом значений $\omega = 2$ рад/с; $x_0 = 3$ м; $v_{0x} = 4$ м/с приводит к следующей системе уравнений:

$$\begin{cases} x(0) = -\frac{1}{4} + C_1 = 3; \\ v_x(0) = -\frac{3\sqrt{3}}{4} + 2C_2 = 4, \end{cases} \quad (8.10)$$

откуда $C_1 = 3,25$ и $C_2 \approx 2,65$. Для случая $D \neq 0$ окончательно получаем

$$x(t) = 3,25 \sin(\omega t) + 2,65 \cos(\omega t) - \frac{1}{2} \sin\left(3t + \frac{p}{6}\right). \quad (8.11)$$

В случае $D = 0$ уравнение (8.1) примет следующий вид:

$$2\ddot{x}(t) + 8x(t) = 0, \quad (8.12)$$

откуда

$$\ddot{x}(t) + 4x(t) = 0. \quad (8.13)$$

Решение уравнения (8.13) будем искать в виде [см. (9)]:

$$x(t) = A \sin(\omega t + \varphi_0), \quad (8.14)$$

где A – амплитуда колебаний и φ_0 – начальная фаза. Расчет выражений (10) с учетом $\omega = 2$ рад/с, $x_0 = 3$ м и $v_{0x} = 4$ м/с приводит к следующему:

$$A = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{v_{0x}}{\omega}\right)^2} = 3,6 \text{ м}; \quad \varphi_0 = \arctg\left(\frac{\omega x_0}{v_{0x}}\right) \approx 0,98 \text{ рад}, \quad (8.15)$$

откуда

$$x(t) = 3,6 \sin(2t + 0,98). \quad (8.16)$$

Полученное выражение (8.16) соответствует решению в случае $D = 0$.

ЗАДАЧА № 9

Круглый диск (цилиндр) массы m радиуса R вращается вокруг своей центральной оси z , перпендикулярной плоскости диска. Вращение обусловлено моментом внешних сил $M_z^E(t)$.

Заданы начальные условия: при $t=0$ известно $\psi(0) = \psi_0$; $\dot{\psi}(0) = \dot{\psi}_0$. Кроме того, указана точка M на расстоянии OM от оси вращения.

Найти:

1. Закон вращения $\psi = \psi(t)$, рад.
 2. Кинетическую энергию диска в момент времени $t = t_1$ с.
 3. Работу внешних моментов сил $M_z^E(t)$ на интервале времени $t \in [0, t_1]$.
 4. Скорость и ускорение точки M в момент времени $t = t_1$ с.
- Исходные данные приведены в табл. 9.1.

Таблица 9.1

Исходные данные

№ п/п	m , кг	R , м	OM , м	t_1 , с	$M_z^E(t)$, Н·м	Начальные условия	
						ψ_0 , рад	$\dot{\psi}_0$, рад/с
1	3	3	R/4	3	$4 + 4t^2$	$p/4$	1
2	2,5	5	R/6	2	$9 - 3t^4$	$-p/4$	-1
3	2,5	8	R/6	4	$-4 + 6t + t^2$	$-p/2$	-1,5
4	3	7	2R/3	3,5	$1 + 3t^3$	$2p/3$	p
5	1	9	R/3	0,5	$5 + 4t^2$	p	2
6	2	3	R/5	2	$1 + 2t - t^3$	$-p/3$	1,5
7	1	8	R/5	1	$8 + 4t - t^2$	$2p/3$	0
8	3,5	1	R/5	4	$1 + 3t$	-p	-1,5
9	3	5	R/6	2,5	$4 + 3t - t^2$	$-p/4$	$p/2$
10	2,5	4	R/5	4	$4 + 3t + 6t^2$	$-p/2$	$p/1,5$
11	1	4	R/5	1	$2 + 5t + 2t^4$	$p/6$	2p
12	3	8	R/5	3	$6 + 5t + 2t^3$	$-p/2$	1
13	4	8	R/6	0,5	$1 + 5t^2 + 2t^3$	0	2
14	1	4	R/3	0,5	$3 - 2t + 3t^3$	p	-2
15	3	7	R/5	0,5	$4 + 4t + 3t^3$	2p	-1
16	1	5	R/5	3	$1 + 5t^3$	$-p/6$	1,5

Продолжение табл. 9.1

№ п/п	m, кг	R, м	OM, м	t ₁ , с	M _z ^E (t), Н·м	Начальные условия	
						φ ₀ , рад	ω ₀ , рад/с
17	4	7	2R/3	1,5	1+t+4t ²	2p/3	-1
18	2	5	R/3	4	3+6t ³	p/3	2
19	3	5	R/2	3,5	4+4t ²	-p/4	-2
20	1,5	7	R/5	0,5	6+6t+2t ²	0	2p
21	4	4	R/2	3	5+6t	-p/6	-2
22	2,5	1	R/2	2	3+2t+t ³	p/3	2p
23	1,5	5	R/4	0,5	1+3t	0	-2
24	1,5	4	R/6	4	4+t ²	p	0
25	1,5	4	R/6	3,5	4+4t+5t ³	2p	-1
26	2,5	6	R/2	3	2+t ² +4t ³	p	-1,5
27	2,5	4	R/6	4	6+5t ²	-p/6	p/3
28	3	1	R/6	1	1+6t ²	p/2	2
29	2	4	R/2	3,5	7+2t+5t ³	-p/2	1,5
30	4	6	R/4	3	5+4t ³	p/4	2
31	3	4	2R/3	1,5	-3+t+4t ²	p	0
32	1	4	3R/5	2,5	2+3t ³	-p/2	-1
33	1	9	4R/5	1,5	3+6t ²	0	p/3
34	1	3	R/3	2,5	-4+2t+4t ³	2p/3	2
35	1,5	8	2R/3	3,5	6+5t	p/6	0
36	0,5	9	R/5	3,5	7-5t+3t ³	p/4	2p
37	3,5	6	R/6	0,5	1+4t ²	p	-p/3
38	3,5	5	R/4	4	-2+6t-t ⁵	-p/6	0
39	4	5	R/3	1,5	3+4t-t ³	-p/3	1
40	2,5	2	2R/3	4	5+4t ³	p/6	-1,5
41	2	4	R	1,5	4-3t+2t ²	p	-1
42	3,5	3	R/6	2	3+3t	2p/3	-2
43	4	3	R/3	2	4+6t ²	p/2	1
44	2	7	R/4	3,5	6+t ² +5t ³	-p/3	1,5
45	2	5	R/5	3,5	4+4t ³	0	1
46	2	10	R/3	2	1+2t+t ³	p	-1
47	1	9	R/5	1,5	4+4t+2t ²	-p/3	2p/3
48	4	5	R/3	2	9-2t+3t ³	-p/6	-1
49	4	3	2R/3	3,5	6+2t ³	p/3	-2
50	1	5	2R/5	1,5	2-3t+4t ³	p	1
51	3,5	1	R/5	0,5	5-5t+3t ³	p/4	p/3

Продолжение табл. 9.1

№ п/п	m, кг	R, м	OM, м	t ₁ , с	M _z ^E (t), Н·м	Начальные условия	
						φ ₀ , рад	ω ₀ , рад/с
52	0,5	4	R/6	3,5	4 + 4t + t ³	-p/4	1,5
53	3	7	R/2	4	2 + 5t ²	p/4	0
54	2	1	R/5	3,5	5 + 4t ³	-p/3	2p
55	3	6	R/5	3	1 + t + 3t ³	-p/6	-2
56	0,5	5	R/5	4	-6 + 5t ²	p/6	1,5
57	4	4	R/4	1,5	2 + 4t ²	p/6	-2
58	3	8	R/3	3,5	5 + t + 6t ²	-p	-p/4
59	0,5	5	R/5	2	1 - t + 3t ²	-p/6	1
60	2	1	R/5	2	2 + 3t ² - t ³	-p/4	0
61	0,5	1	R/6	2,5	2 + 4t	-p/2	-2
62	4	5	R/3	3,5	4 + 6t	p/2	0
63	3,5	10	2R/3	2	2 + 4t ² + t ³	0	1
64	1,5	3	R/4	0,5	7 + 3t	p/4	p/2
65	3	4	R/6	1	5 + 5t ²	0	0
66	0,5	6	R/3	2,5	-3 + 5t + t ³	p/4	p/4
67	2	10	R	2,5	1 + 2t + 4t ²	p/2	-2
68	1	4	R/4	1,5	3 + 6t ³	p	-1,5
69	2,5	8	R/6	4	2 + 8t ³	-p/4	2
70	1	3	R/4	4	8 + 3t - t ²	-p/2	1,5
71	1	3	R/6	3	-4 + 2t + t ²	p/4	0
72	3,5	1	R/3	2,5	3 + 6t ³	p/3	p/2
73	2	5	3R/4	0,5	1 + 5t ² + t ³	p/4	2
74	2	6	2R/3	2,5	12t + 5t ²	-p/4	-2
75	2	1	R	1,5	6 + 5t ³	p	1
76	1	5	R/6	2	8 + 2t - t ³	p/3	2
77	2,5	5	R/4	2,5	6 + 7t ²	-p/4	2p
78	3,5	4	R/6	4	1 - t + t ²	p/2	p/3
79	1	9	R/6	2	5 - 2t + 5t ³	-p/4	p/4
80	2	4	R/6	1	2 + 4t ²	p/2	1,5
81	1,5	6	3R/5	3,5	1 + t ² + 2t ³	-p	1,5
82	3	8	R/6	2,5	2 + 8t ³	p/4	-2
83	4	3	R/3	3	5 + t - t ⁴	-p	1
84	1	3	R/4	3	1 + 3t + t ³	-p/3	0
85	2,5	4	R/6	3	-3 + 4t	p/4	1,5
86	4	3	R/4	2,5	5t + 4t ⁴	-p/3	2

№ п/п	m , кг	R , м	OM , м	t_1 , с	$M_z^E(t)$, Н·м	Начальные условия	
						φ_0 , рад	ω_0 , рад/с
87	1,5	10	$R/3$	2,5	$11+4t^2$	$-\rho/4$	1,5
88	2	4	$R/5$	3,5	$4+6t^2$	$-\rho/4$	-1,5
89	0,5	10	$R/5$	0,5	$3+5t+5t^3$	0	1
90	3	4	$R/5$	1	$4+4t^2+3t^3$	$\rho/3$	1,5
91	2	8	$3R/7$	3,5	$5+3t^2$	$-\rho/4$	0
92	1,5	10	$R/2$	1,5	$4+4t^2$	$\rho/4$	-1
93	2	8	$R/4$	3,5	$9-3t^4$	$-\rho/6$	1
94	2	1	$R/2$	2,5	$6t-4+t^2$	$\rho/4$	-1,5
95	2,5	5	R	2,5	$1-2t+3t^3$	$-\rho/3$	2ρ
96	1,5	9	$R/2$	1,5	$5-4t+4t^2$	$\rho/3$	2
97	0,5	8	$R/3$	3	$1+2t$	$-\rho$	0
98	4	7	$R/4$	1,5	$-2+3t+t^3$	0	1
99	3,5	3	$R/4$	4	$5+6t-t^2$	ρ	0
100	3,5	7	$R/6$	4	$3+2t+t^3$	$-\rho/3$	1

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $M_z^E(t) = 4t - t^2 + t^3$ Н·м; $m = 2$ кг; $R = 4$ м; $OM = R/3$; $t_1 = 2$ с; $\varphi_0 = \pi/4$ рад; $\omega_0 = 0$ рад/с.

Решение проведем с использованием основного уравнения динамики вращательного движения [см. (18)]:

$$M_z^E(t) = J_z e(t), \quad (9.1)$$

где J_z – осевой момент инерции твердого тела, а $e(t)$ – угловое ускорение тела. Для однородного диска осевой момент инерции определяется выражением

$$J_z = \frac{mR^2}{2}. \quad (9.2)$$

Используя исходные данные, получаем $J_z = mR^2/2 = 16$ кг·м². Из выражения (9.1) угловое ускорение диска определяется как

$$e(t) = \frac{M_z^E(t)}{J_z} = \frac{4t - t^2 + t^3}{16} = \frac{t}{4} - \frac{t^2}{16} + \frac{t^3}{16}. \quad (9.3)$$

Угловую скорость определим непосредственным интегрированием:

$$\begin{aligned}\omega(t) &= \int \epsilon(t) dt = \int \left(\frac{t}{4} - \frac{t^2}{16} + \frac{t^3}{16} \right) dt = \\ &= \frac{t^2}{8} - \frac{t^3}{48} + \frac{t^4}{64} + C_1.\end{aligned}\quad (9.4)$$

Константу C_1 вычислим из условия $\omega_0 = 0$ рад/с, откуда

$$\omega(0) = C_1 = 0 \text{ рад/с.} \quad (9.5)$$

Функцию угла поворота диска определим из (9.4); интегрирование приводит к следующему:

$$\begin{aligned}\varphi(t) &= \int \omega(t) dt = \int \left(\frac{t^2}{8} - \frac{t^3}{48} + \frac{t^4}{64} \right) dt = \\ &= \frac{t^3}{24} - \frac{t^4}{192} + \frac{t^5}{320} + C_2.\end{aligned}\quad (9.6)$$

Условие $\varphi_0 = \rho / 4$ рад окончательно приводит к

$$\varphi(t) = \frac{t^3}{24} - \frac{t^4}{192} + \frac{t^5}{320} + \frac{\rho}{4}.\quad (9.7)$$

Кинетическую энергию диска

$$T = \frac{J_z \omega^2(t)}{2}\quad (9.8)$$

вычислим в момент времени $t_1 = 2$ с: подстановка в (9.4) приводит к значению $\omega(t_1) = 7/12$ рад/с. Из (9.6) для указанного момента времени получаем

$$T = \frac{J_z \omega^2(t_1)}{2} = \frac{16(7/12)^2}{2} \approx 2,7 \text{ Дж.} \quad (9.9)$$

Работу внешних моментов сил на интервале времени $t \in [0, t_1]$ определим с использованием теоремы об изменении кинетической энергии [см. (4)]:

$$A(M_z^E) = T(t_1) - T(t=0).\quad (9.10)$$

Поскольку $T(t = 0) = 0$ Дж, из (9.9) и (9.10) получаем

$$A(M_z^E) = T(t_1) - T(t = 0) = 2,7 \text{ Дж.} \quad (9.11)$$

Скорость и ускорение точки M вычислим с использованием выражений (9.3) и (9.4). Для скорости точки

$$v_M = \omega OM, \quad (9.12)$$

где $OM = R/3 = 4/3$ м, в момент времени $t_1 = 2$ с получаем

$$v_M = \omega(t_1) OM \approx 0,8 \text{ м/с.} \quad (9.13)$$

Для нормального и тангенциального ускорения точки, соответственно,

$$a_M^n = \omega^2(t_1) OM \approx 0,5 \text{ м/с}^2, \quad a_M^\phi = e(t_1) OM = 1 \text{ м/с}^2, \quad (9.14)$$

откуда модуль ускорения точки M

$$|\vec{a}_M| = \sqrt{(a_M^n)^2 + (a_M^\phi)^2} \approx 1,1 \text{ м/с}^2. \quad (9.15)$$

ЗАДАЧА № 10

Точка массы m движется на плоскости xOy . Потенциальная энергия точки определяется выражением $\Pi = b_1x + b_2y$. Указаны начальные условия: $v_x(0) = v_{0x}$; $v_y(0) = v_{0y}$; $x(0) = x_0$; $y(0) = y_0$.

Найти:

1. Силу $\vec{F}(F_x, F_y)$, действующую на точку.
 2. Траекторию движения точки и закон движения точки по этой траектории.
 3. Кинетическую энергию точки как функцию времени.
- Исходные данные приведены в табл. 10.1.

Таблица 10.1

Исходные данные

№ п/п	Коэффициенты		Начальные условия				m , кг
	b_1 , (кг·м)/с ²	b_2 , (кг·м)/с ²	x_0 , м	y_0 , м	v_{0x} , м/с	v_{0y} , м/с	
1	6	-2	0	5	5	-1	4
2	1	1/2	-1	5	5	3	3
3	2	-1	4	0	0	6	3
4	2	5/3	-4	-2	-2	8	2
5	2	2	1	5	5	1	1
6	3	8	8	4	4	-2	5
7	5	-3	-7	-3	-3	0	4
8	6	8	-7	0	0	4	3
9	1	4/5	8	-1	-1	8	3
10	4	-1	6	-1	-1	5	2
11	4	1	4	-3	-3	0	2
12	3	5	3	1	1	5	5
13	1	8	-7	-1	-1	9	2
14	7	-3	3	2	2	6	1
15	4	4	2	-1	-1	3	5
16	5	7	0	-1	-1	8	2
17	2	5	6	1	1	7	5
18	3	-4	0	3	3	6	1
19	2	-5	0	3	3	3	4
20	6	1	2	4	4	3	1
21	5	-5	1	2	2	-2	5
22	5	-2	-6	-3	-3	8	4
23	4	4	4	-1	-1	3	1
24	2	-5	-4	3	3	-1	5

Продолжение табл. 10.1

№ п/п	Коэффициенты		Начальные условия				m, кг
	$b_1,$ (кг·м)/с ²	$b_2,$ (кг·м)/с ²	$x_0,$ м	$y_0,$ м	$v_{0x},$ м/с	$v_{0y},$ м/с	
25	7	-2	4	5	5	0	1
26	4	-4	0	3	3	-2	1
27	2	7	-6	5	5	-1	5
28	4	-3	-1	-1	-1	6	1
29	3	-3	4	5	5	4	2
30	7	7	-1	5	5	4	5
31	2	-2	-3	0	0	9	2
32	5	-7	7	1	1	9	4
33	3	-2	2	-2	-2	5	1
34	1	-1	2	2	2	-1	3
35	6	8	1	4	4	1	5
36	3	-3	4	0	0	8	5
37	5	8	7	1	1	8	3
38	6	6	-6	-1	-1	-2	5
39	5	-3	6	3	3	8	1
40	6	6	-2	-3	-3	7	3
41	1	0	0	2	2	5	4
42	0	2	4	0	0	4	1
43	-5	-6	5	-3	-3	4	2
44	-4	1	-2	1	1	6	1
45	0	4	-5	0	0	1	5
46	4	-2	-1	-2	-2	9	1
47	-1	6	0	-1	-1	-2	3
48	2	8	5	5	5	2	4
49	5	6	0	3	3	0	1
50	-5	-1	-2	-3	-3	7	3
51	-2	6	3	-2	-2	1	3
52	3	-2	0	0	0	2	2
53	-3	-7	5	1	1	5	4
54	-1	-6	-5	-3	-3	2	1
55	1	-5	-2	2	2	8	3
56	5	-6	3	3	3	-2	3
57	3	5	-7	-1	-1	9	1
58	-1	1	-4	4	4	-2	2
59	1	-1	-4	5	5	1	4
60	-2	-3	5	5	5	5	3
61	-4	-6	6	-3	-3	0	4
62	-5	-5	6	5	5	8	3
63	0	-3	-6	1	1	4	2
64	3	4	-6	-2	-2	0	4

Окончание табл. 10.1

№ п/п	Коэффициенты		Начальные условия				m, кг
	$b_1,$ (кг · м)/с ²	$b_2,$ (кг · м)/с ²	$x_0,$ м	$y_0,$ м	$v_{0x},$ м/с	$v_{0y},$ м/с	
65	2	-5	7	-3	-3	6	2
66	-3	7	-7	5	5	5	1
67	2	7	5	1	1	5	1
68	-5	2	-2	2	2	0	3
69	-1	6	7	5	5	8	1
70	-3	1	3	-3	-3	-2	1
71	3	4	5	2	2	2	3
72	4	1	0	3	3	8	2
73	-3	-6	-4	5	5	8	2
74	5	8/7	8	-1	-1	2	3
75	-2	3	-5	1	1	-1	5
76	1	0	-1	0	0	3	1
77	4	1	-1	-3	-3	4	4
78	-3	-1	-4	4	4	6	3
79	-1	1	-6	3	3	4	1
80	0	4	8	-3	-3	6	4
81	1/3	8	-7	-2	-2	5	4
82	1	1	6	2	2	0	1
83	3	7	3	2	2	7	5
84	2	7	0	3	3	-1	2
85	-3	2	0	1	1	5	3
86	2	4	-7	0	0	-2	3
87	-5	-7	4	-2	-2	7	2
88	4	4	-4	-3	-3	-2	1
89	-4/5	1	-5	0	0	3	5
90	3/2	-3	2	1	1	8	1
91	5	-7	0	3	3	0	2
92	6	-1	-2	-1	-1	7	1
93	1	7	-1	-2	-2	-1	2
94	0	-3	-7	4	4	6	5
95	-5	-1	-7	5	5	8	4
96	-4	7	-7	4	4	4	5
97	0	7	-3	5	5	-2	4
98	4	-2	6	4	4	3	4
99	3	4	4	5	5	7	1
100	6/5	5	-6	-2	-2	8	5

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $\Pi = -5x + 3y$; $v_{0x} = 3$ м/с; $v_{0y} = 4$ м/с;
 $x_0 = -3$ м; $y_0 = 1$ м; $m = 2$ кг.

Воспользуемся выражением

$$\vec{F} = -\text{grad } \Pi = -\left(\frac{\partial \Pi}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial \Pi}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial \Pi}{\partial z} \vec{k} \right), \quad (10.1)$$

устанавливающим связь между вектором силы и потенциальной энергией точки. Выражение $\Pi = -5x + 3y$ приводит к компонентам силы \vec{F} :

$$F_x = -\frac{\partial \Pi}{\partial x} = -\frac{\partial}{\partial x}(-5x + 3y) = 5 \text{ Н}; \quad (10.2)$$

$$F_y = -\frac{\partial \Pi}{\partial y} = -\frac{\partial}{\partial y}(-5x + 3y) = -3 \text{ Н}. \quad (10.3)$$

Определение компонент скорости проведем с использованием второго закона Ньютона (1). Для рассматриваемого примера

$$v_x(t) = \int a_x(t) dt = \int \frac{F_x}{m} dt = \frac{5}{2}t + C_1; \quad (10.4)$$

$$v_y(t) = \int a_y(t) dt = \int \frac{F_y}{m} dt = -\frac{3}{2}t + C_2. \quad (10.5)$$

Константы интегрирования определим из начальных условий. С учетом значений v_{0x} и v_{0y} из (10.4) и (10.5) получаем:

$$v_x(0) = 3 \text{ м/с} \rightarrow C_1 = 3 \text{ м/с}; \quad v_y(0) = 4 \text{ м/с} \rightarrow C_2 = 4 \text{ м/с}. \quad (10.6)$$

Аналогично для координат точки получаем

$$x(t) = \int v_x(t) dt = \int \left(\frac{5}{2}t + 3 \right) dt = \frac{5}{4}t^2 + 3t + C_3, \quad (10.7)$$

откуда

$$x(0) = -3 \text{ м} \rightarrow C_3 = -3 \text{ м}$$

и

$$y(t) = \int y_x(t) dt = \int \left(-\frac{3}{2}t + 4 \right) dt = -\frac{3}{4}t^2 + 4t + C_4;$$
$$y(0) = 1 \text{ м} \rightarrow C_4 = 1 \text{ м}. \quad (10.8)$$

Уравнение траектории точки $y(x)$ определим из уравнения

$$x(t) = \frac{5}{4}t^2 + 3t - 3, \quad (10.9)$$

откуда

$$t = \frac{2}{5}(\sqrt{5x + 24} - 3), \quad t \geq 0. \quad (10.10)$$

Подстановка выражения (10.10) в уравнение $y(t)$ после некоторых упрощений приводит к следующему:

$$y(x) = \frac{1}{25}(-15x + 58\sqrt{5x + 24} - 194). \quad (10.11)$$

Кинетическая энергия точки определяется выражением

$$T = \frac{m\vec{v}^2}{2} = \frac{m}{2}(v_x^2(t) + v_y^2(t)). \quad (10.12)$$

Для рассматриваемого примера $v_x(t) = \frac{5}{2}t + 3$; $v_y(t) = -\frac{3}{2}t + 4$.

Подстановка $v_x(t)$ и $v_y(t)$ в выражение (10.12) приводит к окончательному ответу:

$$T = \frac{m}{2}(v_x^2(t) + v_y^2(t)) = \frac{1}{2}(17t^2 + 6t + 50). \quad (10.13)$$

ЗАДАЧА № 11

Точка массы m движется на плоскости XOY . Потенциальная энергия точки определена выражением $\Pi = b_1 x^2 + b_2 y^2$. Указаны начальные условия: $v_x(0) = v_{0x}$; $v_y(0) = v_{0y}$; $x(0) = x_0$; $y(0) = y_0$.

Найти:

1. Силу $\vec{F}(F_x, F_y)$, действующую на точку.
 2. Закон движения точки $x(t)$ и $y(t)$.
 3. Кинетическую энергию точки как функцию времени.
- Исходные данные приведены в табл. 11.1.

Таблица 11.1

Исходные данные

№ п/п	Коэффициенты		Начальные условия				m , кг
	b_1 , (кг · м)/с ²	b_2 , (кг · м)/с ²	x_0 , м	y_0 , м	v_{0x} , м/с	v_{0y} , м/с	
1	2	-2	0	5	5	-1	1
2	1	1/3	-1	5	5	3	3
3	2	-1	4	0	0	6	4
4	2	5/3	-4	-2	-2	8	1
5	1	2	1	5	5	1	2
6	3	8	8	4	4	-2	1
7	3	-1	-7	-3	-3	0	5
8	6	-2	-7	0	0	4	1
9	1	4/5	8	-1	-1	8	3
10	4	-1	6	-1	-1	5	2
11	3	1	4	-3	-3	0	2
12	3	5	3	1	1	5	5
13	1	8	-7	-1	-1	9	2
14	-3	-3	3	2	2	6	1
15	4	4	2	-1	-1	3	5
16	5	7	0	-1	-1	8	2
17	2	5	6	1	1	7	5
18	3	-2	0	3	3	6	1
19	2	-5	0	3	3	3	4
20	6	1	2	4	4	3	1
21	5	-5	1	2	-	-2	5
22	5	-2	-6	-3	-	8	4
23	4	4	4	-1	-1	3	1
24	2	-5	-4	3	3	-1	5

Продолжение табл. 11.1

№ п/п	Коэффициенты		Начальные условия				m, кг
	$b_1,$ (кг · м)/с ²	$b_2,$ (кг · м)/с ²	$x_0,$ м	$y_0,$ м	$v_{0x},$ м/с	$v_{0y},$ м/с	
25	7	-2	4	5	5	0	1
26	1	-4	0	3	3	-2	1
27	2	7	-6	5	5	-1	5
28	4	-3	-1	-1	-1	6	1
29	3	-3	4	5	5	4	2
30	7	7	-1	5	5	4	5
31	2	-2	-3	0	0	9	2
32	5	-7	7	1	1	9	4
33	3	-2	2	-2	-2	5	1
34	1	-1	2	2	2	-1	3
35	6	8	1	4	4	1	5
36	3	-3	4	0	0	8	5
37	5	8	7	1	1	8	3
38	6	6	-6	-1	-1	-2	5
39	5	-3	6	3	3	8	1
40	6	6	-2	-3	-3	7	3
41	1	0	0	2	2	5	4
42	0	2	4	0	0	4	1
43	-5	-6	5	-3	-3	4	2
44	-4	1	-2	1	1	6	1
45	0	4	-5	0	0	1	5
46	4	-2	-1	-2	-2	9	4
47	-1	6	0	-1	-1	-2	1
48	2	8	5	5	5	2	3
49	5	6	0	3	3	0	5
50	-5	-1	-2	-3	-3	7	5
51	-2	6	3	-2	-2	1	3
52	3	-2	0	0	0	2	4
53	-3	-7	5	1	1	5	1
54	-1	-6	-5	-3	-3	2	1
55	1	-5	-2	2	2	8	3
56	5	-6	3	3	3	-2	3
57	3	5	-7	-1	-1	9	1
58	-1	1	-4	4	4	-2	2
59	1	-1	-4	5	5	1	4
60	-2	-3	5	5	5	5	3
61	-4	-6	6	-3	-3	0	4
62	-5	-5	6	5	5	8	3
63	0	-3	-6	1	1	4	2
64	3	4	-6	-2	-2	0	4

Окончание табл. 11.1

№ п/п	Коэффициенты		Начальные условия				m, кг
	$b_1,$ (кг · м)/с ²	$b_2,$ (кг · м)/с ²	$x_0,$ м	$y_0,$ м	$v_{0x},$ м/с	$v_{0y},$ м/с	
65	2	-5	7	-3	-3	6	2
66	-3	7	-7	5	5	5	1
67	2	7	5	1	1	5	1
68	-5	2	-2	2	2	0	3
69	-1	6	7	5	5	8	1
70	-3	1	3	-3	-3	-2	1
71	3	4	5	2	2	2	3
72	4	1	0	3	3	8	2
73	-3	-6	-4	5	5	8	2
74	5	8/7	8	-1	-1	2	3
75	-2	3	-5	1	1	-1	5
76	1	0	-1	0	0	3	1
77	4	1	-1	-3	-3	4	4
78	-3	-1	-4	4	4	6	3
79	-1	1	-6	3	3	4	1
80	0	4	8	-3	-3	6	4
81	1/3	8	-7	-2	-2	5	4
82	1	1	6	2	2	0	1
83	3	7	3	2	2	7	5
84	2	7	0	3	3	-1	2
85	-3	2	0	1	1	5	3
86	2	4	-7	0	0	-2	3
87	-5	-7	4	-2	-2	7	2
88	4	4	-4	-3	-3	-2	1
89	-4/5	1	-5	0	0	3	5
90	3/2	-3	2	1	1	8	1
91	5	-7	0	3	3	0	2
92	6	-1	-2	-1	-1	7	1
93	1	7	-1	-2	-2	-1	2
94	0	-3	-7	4	4	6	5
95	-5	-1	-7	5	5	8	4
96	-4	7	-7	4	4	4	5
97	0	7	-3	5	5	-2	4
98	4	-2	6	4	4	3	4
99	3	4	4	5	5	7	1
100	6/5	5	-6	-2	-2	8	5

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $\Pi = 2x^2 - y^2$; $v_{0x} = 4$ м/с; $v_{0y} = 1$ м/с; $x_0 = 2$ м; $y_0 = -1$ м; $m = 1$ кг.

Решение проведем с использованием соотношения (см. задачу 10):

$$\vec{F} = -\text{grad } \Pi = -\left(\frac{\partial \Pi}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial \Pi}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial \Pi}{\partial z} \vec{k}\right). \quad (11.1)$$

В изучаемом примере выражение $\Pi = 2x^2 - y^2$ приводит к следующим выражениям для компонент сил:

$$F_x = -\frac{\partial \Pi}{\partial x} = -\frac{\partial}{\partial x}(2x^2 - y^2) = -4x;$$
$$F_y = -\frac{\partial \Pi}{\partial y} = -\frac{\partial}{\partial y}(2x^2 - y^2) = 2y. \quad (11.2)$$

Дальнейшее решение будем проводить с использованием второго закон Ньютона (1) в компонентной записи:

$$F_x = m\ddot{x}(t); \quad F_y = m\ddot{y}(t). \quad (11.3)$$

Подстановка выражений (11.2) в (11.3) приводит к следующим дифференциальным уравнениям движения точки:

$$\ddot{x}(t) = -4x(t); \quad \ddot{y}(t) = 2y(t). \quad (11.4)$$

Процедура решения уравнений (11.4) подробно изложена в задаче 7. Для оси OX решение дифференциального уравнения

$$\ddot{x}(t) + 4x(t) = 0 \quad (11.5)$$

определяется выражением

$$x(t) = A \sin(\omega t + \varphi_0). \quad (11.6)$$

Использование (10) с учетом $\omega = 2$ рад/с приводит к значениям $A \approx 2,8$ м и $\varphi_0 \approx 0,79$ рад. Окончательное решение для уравнения (11.5) примет следующий вид:

$$x(t) = 2,8 \sin(2t + 0,79). \quad (11.7)$$

Решение дифференциального уравнения для оси OY

$$\ddot{y}(t) - 2y(t) = 0 \quad (11.8)$$

будем искать в виде

$$y(t) = C_1 e^{\lambda_1 t} + C_2 e^{\lambda_2 t}, \quad (11.9)$$

где для изучаемого случая $\lambda_{1,2} = \pm\sqrt{2}$. Определение констант интегрирования $C_{1,2}$ проведем с использованием начальных условий. Вычисление скорости точки

$$v_y(t) = \dot{y}(t) = \frac{d}{dt}(C_1 e^{\sqrt{2}t} + C_2 e^{-\sqrt{2}t}) = \sqrt{2}C_1 e^{\sqrt{2}t} - \sqrt{2}C_2 e^{-\sqrt{2}t} \quad (11.10)$$

с последующим решением системы уравнений

$$\begin{cases} y(0) = C_1 + C_2 = -1; \\ v_y(0) = \sqrt{2}C_1 - \sqrt{2}C_2 = 1, \end{cases} \quad (11.11)$$

приводит к значениям $C_1 \approx -0,15$ и $C_2 \approx -0,85$. Окончательный ответ для дифференциального уравнения (11.8) примет следующий вид:

$$y(t) = -0,15 e^{\sqrt{2}t} - 0,85 e^{-\sqrt{2}t}. \quad (11.12)$$

Кинетическую энергию точки

$$T = \frac{m}{2}(v_x^2(t) + v_y^2(t)) \quad (11.13)$$

определим с использованием выражений (11.7) и (11.12); вычисление производных

$$v_x(t) = \dot{x}(t) = \frac{d}{dt}(2,8 \sin(2t + 0,79)) = 5,6 \cos(2t + 0,79) \quad (11.14)$$

и

$$v_y(t) = \dot{y}(t) = \frac{d}{dt}(-0,15 e^{\sqrt{2}t} - 0,85 e^{-\sqrt{2}t}) = 1,20 e^{\sqrt{2}t} - 0,21 e^{-\sqrt{2}t} \quad (11.15)$$

после некоторых упрощений приводит к следующему:

$$\begin{aligned} T &= \frac{1}{2} \left((2,8 \sin(2t + 0,79))^2 + (1,20 e^{\sqrt{2}t} - 0,21 e^{-\sqrt{2}t})^2 \right) = \\ &= 7,59 + 7,84 \cos(4t + 1,58) + 0,74 \cosh(2\sqrt{2}t) - 0,70 \sinh(2\sqrt{2}t). \end{aligned} \quad (11.16)$$

ЗАДАЧА № 12

Составить уравнение Лагранжа второго рода. Изучить движение механической системы с одной степенью свободы с кинетической $T = av_x^2$ и потенциальной энергией $\Pi = bx + c$. Проинтегрировать полученное уравнение с учетом начальных условий при $t = 0$ $x(0) = x_0$ и $v_x(0) = v_{0x}$.

Исходные данные приведены в табл. 12.1.

Таблица 12.1

Исходные данные

№ п/п	a, кг	b, (кг · м)/с ²	c, (кг · м ²)/с ²	Начальные условия	
				x ₀ , м	v _{0x} , м/с
1	4/7	11	-4	3	4
2	1	13	-5	2,5	1,5
3	5/6	1	1	0,5	2
4	5	13	-3	3,5	-0,5
5	2	11	6	1,5	3,5
6	1	9	1	1	0,5
7	9/2	2	-6	0,5	0
8	7/2	11	1	1	-0,5
9	2/3	8	2	1,5	-0,5
10	7/2	5	-2	1	0,5
11	1/2	8	5	-0,5	0,5
12	5/2	4	3	0	0,5
13	7/2	5	2	-0,5	-1
14	1/2	1	1	2,5	1,5
15	5/6	1	-6	-0,5	1
16	2/3	14	-1	2,5	-2
17	1/2	5	0	0	2,5
18	3	14	2	1,5	0,5
19	4	5	-3	2	-0,5
20	2	4	0	-0,5	1
21	7/2	11	3	0	-0,5
22	5/2	9	-4	0,5	3
23	5/6	12	-3	0	0,5
24	3	8	-6	3,5	-1
25	2	3	2	-1	3
26	7/2	10	4	2	1
27	5/2	11	-5	3	1,5
28	5	5	-6	3,5	0,5

Продолжение табл. 12.1

№ п/п	a, кг	b, (кг · м)/с ²	c, (кг · м ²)/с ²	Начальные условия	
				x ₀ , м	v _{0x} , м/с
29	1	5	3	3	-2
30	5/2	8	0	-0,5	2,5
31	9/2	10	-2	3,5	2,5
32	2	7	-5	-0,5	1
33	5	8	4	0,5	-0,5
34	2	5	0	0,5	2,5
35	½	14	-4	0	1
36	2/3	7	5	1	0,5
37	5/2	11	2	3,5	1
38	7/2	3	0	2	0,5
39	5/6	6	6	2,5	3,5
40	4	10	5	3	1,5
41	5/2	8	0	1,5	0
42	5	12	2	0,5	-1,5
43	½	12	6	-1	4
44	4	5	1	2,5	-1,5
45	7/2	3	6	-1	4
46	2/3	1	3	3,5	1,5
47	2	3	2	1,5	3
48	2/3	7	4	0	-1,5
49	½	4	-3	3	2,5
50	5/2	10	-6	0,5	2
51	5/6	6	1	3,5	1,5
52	5/2	10	-1	0	3,5
53	2/3	8	6	1,5	0,5
54	½	1	-6	0,5	-1
55	7/2	5	2	2,5	-1
56	7/2	4	-6	2	4
57	9/2	6	3	0,5	1
58	2/3	8	2	0,5	3
59	1	13	5	0,5	1,5
60	5/2	12	-4	3,5	-1
61	½	5	0	2,5	-0,5
62	7/2	6	3	2,5	1
63	½	5	-2	1	-0,5
64	1	14	5	-0,5	0,5
65	5	12	1	0,5	3,5
66	1	11	0	2	3,5
67	1	12	-4	4	3,5
68	2/3	12	-4	1	2,5
69	3	9	-2	2,5	-1

№ п/п	a, кг	b, (кг · м)/с ²	c, (кг · м ²)/с ²	Начальные условия	
				x ₀ , м	v _{0x} , м/с
70	4	5	-3	-0,5	0
71	7/2	3	6	1,5	4
72	5/6	10	5	4	-2
73	3	7	0	4	0,5
74	3	2	-5	4	3
75	2	10	-6	-1	-0,5
76	5	2	4	-1	0
77	9/2	9	1	-0,5	0,5
78	1/2	2	-6	-0,5	1,5
79	2/3	13	-5	-1	1,5
80	5/2	11	-1	3	-1,5
81	7/2	5	6	2	0
82	1	12	-5	1,5	-1,5
83	2	7	-3	4	3
84	9/2	9	0	3	1,5
85	2/3	4	5	2	-1,5
86	3	1	5	-0,5	-0,5
87	2/3	14	-4	0	-1,5
88	7/2	6	6	-0,5	3
89	1/2	8	-3	-0,5	-2
90	2	13	5	2,5	2,5
91	3	4	-4	2	-1,5
92	5	12	6	1,5	-1
93	7/2	10	1	1,5	-0,5
94	4	9	6	-0,5	-1
95	1/2	5	-4	1	1
96	1/2	11	-6	1,5	0
97	1/2	4	6	1	-1,5
98	2	8	-3	1	0
99	5/2	3	-3	3	-0,5
100	1/2	11	4	-1	2

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $a = 5/3$ кг; $b = 20$ (кг · м)/с²; $c = -5$ (кг · м²)/с²; $x_0 = 4$ м; $v_{0x} = 1$ м/с.

Получим уравнение движения точки с одной степенью свободы исходя из уравнения Лагранжа второго рода [см. (19)]:

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{x}} - \frac{\partial T}{\partial x} = Q_x, \quad (12.1)$$

где Q_x – обобщенная сила; $Q_x = -\partial\Pi/\partial x$. Определим обобщенную силу в изучаемом примере:

$$Q_x = -\frac{\partial}{\partial x}(20x - 5) = -20. \quad (12.2)$$

Вычисление производных кинетической энергии
 $T = 5v_x^2/3 = 5\dot{x}^2/3$:

$$\frac{\partial T}{\partial x} = 0; \quad \frac{\partial T}{\partial \dot{x}} = \frac{10}{3}\dot{x}(t); \quad \frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{x}} = \frac{10}{3}\ddot{x}(t) \quad (12.3)$$

с подстановкой (12.2) и (12.3) в (12.1) приводит к уравнению движения:

$$10/3\ddot{x}(t) = -20. \quad (12.4)$$

Из (12.4) нетрудно получить уравнение

$$\ddot{x}(t) = -6, \quad (12.5)$$

соответствующее случаю равноускоренного движения точки. Скорость точки определим непосредственным интегрированием выражения (12.5):

$$v_x(t) = \int \ddot{x}(t) dt = -\int 6 dt = -6t + C_1, \quad (12.6)$$

где C_1 – константа интегрирования. С учетом начального условия $v_{0x} = 1$ м/с из (12.6) получаем $v_x(0) = C_1 = 1$. Для координаты точки аналогично:

$$x(t) = \int v_x(t) dt = \int (-6t + 1) dt = -3t^2 + t + C_2, \quad (12.7)$$

где C_2 определяется из начального условия $x_0 = 4$ м. Расчет из (12.7) приводит к значению $x(0) = C_2 = 4$. Окончательный ответ в изучаемом примере запишется в виде

$$x(t) = -3t^2 + t + 4. \quad (12.8)$$

ЗАДАЧА № 13

Составить уравнение Лагранжа второго рода. Изучить движение механической системы с одной степенью свободы с кинетической $T = av_x^2$ и потенциальной энергией $\Pi = bx^2 + cx$. Проинтегрировать полученное уравнение с учетом начальных условий при $t = 0$; $x(0) = x_0$ и $v_x(0) = v_{0x}$.

Исходные данные приведены в табл. 13.1.

Таблица 13.1

Исходные данные

№ п/п	a , кг	b , кг/с ²	c , (кг · м)/с ²	Начальные условия	
				x_0 , м	v_{0x} , м/с
1	4/7	11	-4	3	4
2	1	13	-5	2,5	1,5
3	5/6	1	1	0,5	2
4	5	13	-3	3,5	-0,5
5	2	11	6	1,5	3,5
6	1	9	1	1	0,5
7	9/2	2	-6	0,5	0
8	7/2	11	1	1	-0,5
9	2/3	8	2	1,5	-0,5
10	7/2	5	-2	1	0,5
11	1/2	8	5	-0,5	0,5
12	5/2	4	3	0	0,5
13	7/2	5	2	-0,5	-1
14	1/2	1	1	2,5	1,5
15	5/6	1	-6	-0,5	1
16	2/3	14	-1	2,5	-2
17	1/2	5	0	0	2,5
18	3	14	2	1,5	0,5
19	4	5	-3	2	-0,5
20	2	4	0	-0,5	1
21	7/2	11	3	0	-0,5
22	5/2	9	-4	0,5	3
23	5/6	12	-3	0	0,5
24	3	8	-6	3,5	-1
25	2	3	2	-1	3
26	7/2	10	4	2	1
27	5/2	11	-5	3	1,5
28	5	5	-6	3,5	0,5

Продолжение табл. 13.1

№ п/п	a, кг	b, кг/с ²	c, (кг · м)/с ²	Начальные условия	
				x ₀ , м	v _{0x} , м/с
29	1	5	3	3	-2
30	5/2	8	0	-0,5	2,5
31	9/2	10	-2	3,5	2,5
32	2	7	-5	-0,5	1
33	5	8	4	0,5	-0,5
34	2	5	0	0,5	2,5
35	1/2	14	-4	0	1
36	2/3	7	5	1	0,5
37	5/2	11	2	3,5	1
38	7/2	3	0	2	0,5
39	5/6	6	6	2,5	3,5
40	4	10	5	3	1,5
41	5/2	8	0	1,5	0
42	5	12	2	0,5	-1,5
43	1/2	12	6	-1	4
44	4	5	1	2,5	-1,5
45	7/2	3	6	-1	4
46	2/3	1	3	3,5	1,5
47	2	3	2	1,5	3
48	2/3	7	4	0	-1,5
49	1/2	4	-3	3	2,5
50	5/2	10	-6	0,5	2
51	5/6	6	1	3,5	1,5
52	5/2	10	-1	0	3,5
53	2/3	8	6	1,5	0,5
54	1/2	1	-6	0,5	-1
55	7/2	5	2	2,5	-1
56	7/2	4	-6	2	4
57	9/2	6	3	0,5	1
58	2/3	8	2	0,5	3
59	1	13	5	0,5	1,5
60	5/2	12	-4	3,5	-1
61	1/2	5	0	2,5	-0,5
62	7/2	6	3	2,5	1
63	1/2	5	-2	1	-0,5
64	1	14	5	-0,5	0,5
65	5	12	1	0,5	3,5
66	1	11	0	2	3,5
67	1	12	-4	4	3,5
68	2/3	12	-4	1	2,5
69	3	9	-2	2,5	-1

№ п/п	a, кг	b, кг/с ²	c, (кг · м)/с ²	Начальные условия	
				x ₀ , м	v _{0x} , м/с
70	4	5	-3	-0,5	0
71	7/2	3	6	1,5	4
72	5/6	10	5	4	-2
73	3	7	0	4	0,5
74	3	2	-5	4	3
75	2	10	-6	-1	-0,5
76	5	2	4	-1	0
77	9/2	9	1	-0,5	0,5
78	1/2	2	-6	-0,5	1,5
79	2/3	13	-5	-1	1,5
80	5/2	11	-1	3	-1,5
81	7/2	5	6	2	0
82	1	12	-5	1,5	-1,5
83	2	7	-3	4	3
84	9/2	9	0	3	1,5
85	2/3	4	5	2	-1,5
86	3	1	5	-0,5	-0,5
87	2/3	14	-4	0	-1,5
88	7/2	6	6	-0,5	3
89	1/2	8	-3	-0,5	-2
90	2	13	5	2,5	2,5
91	3	4	-4	2	-1,5
92	5	12	6	1,5	-1
93	7/2	10	1	1,5	-0,5
94	4	9	6	-0,5	-1
95	1/2	5	-4	1	1
96	1/2	11	-6	1,5	0
97	1/2	4	6	1	-1,5
98	2	8	-3	1	0
99	5/2	3	-3	3	-0,5
100	1/2	11	4	-1	2

ПРИМЕР ВЫПОЛНЕНИЯ ЗАДАНИЯ

Исходные данные: $a = 7/2$ кг; $b = 8$ кг/с²; $c = -6$ (кг · м)/с²; $x_0 = 3$ м; $v_{0x} = 1$ м/с.

Получим уравнение движения точки с одной степенью свободы исходя из уравнения Лагранжа 2-го рода [см. (19)]:

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{x}} - \frac{\partial T}{\partial x} = Q_x, \quad (13.1)$$

где Q_x – обобщенная сила; $Q_x = -\partial\Pi/\partial x$. Обобщенная сила в изучаемом примере определяется выражением

$$Q_x = -\frac{\partial}{\partial x}(8x^2 - 6x) = -16x + 6. \quad (13.2)$$

Вычисление частных производных кинетической энергии $T = 7v_x^2/2 = 7\dot{x}^2/2$:

$$\frac{\partial T}{\partial x} = 0; \quad \frac{\partial T}{\partial \dot{x}} = 7\dot{x}(t); \quad \frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{x}} = 7\ddot{x}(t) \quad (13.3)$$

с последующей подстановкой (13.2) и (13.3) в (13.1) приводит к уравнению движения

$$7\ddot{x}(t) = -16x(t) + 6. \quad (13.4)$$

Из (13.4) нетрудно получить уравнение

$$\ddot{x}(t) + \frac{16}{7}x(t) = \frac{6}{7}, \quad (13.5)$$

соответствующее случаю гармонических колебаний (см. задачу 7). Решение уравнения (13.5) будем искать как сумму общего $x_{об.}(t)$ и частного $x_ч.(t)$ решений

$$x(t) = x_{об.}(t) + x_ч.(t). \quad (13.6)$$

Решение дифференциального уравнения

$$\ddot{x}(t) + \frac{16}{7}x(t) = 0 \quad (13.7)$$

будем искать в виде [сравним с (9)]

$$x(t) = C_1 \cos(\psi t) + C_2 \sin(\psi t), \quad (13.8)$$

где $\psi = \sqrt{16/7} \approx 1,5$ рад/с. Частное решение определим исходя из правой части (13.5): искомое выражение примет вид $x_ч.(t) = \tilde{A}$. Подстановка $x_ч.(t)$ в уравнение (13.5) приводит к соотношению

$$\frac{16}{7}\tilde{A} = \frac{6}{7}, \quad (13.9)$$

откуда $\tilde{A} = 3/8$. Из (13.6) и (13.8) получаем

$$x(t) = C_1 \cos(\omega t) + C_2 \sin(\omega t) + \frac{3}{8}. \quad (13.10)$$

Константы C_1 , C_2 определим из начальных условий. Вычисление производной (13.10)

$$v_x(t) = \frac{dx(t)}{dt} = C_1 \omega \sin(\omega t) - C_2 \cos(\omega t) \quad (13.11)$$

с учетом значений $\omega = 1,5$ рад/с, $x_0 = 3$ м, $v_{0x} = 1$ м/с приводит к следующей системе уравнений:

$$\begin{cases} x(0) = \frac{3}{8} + C_1 = 3; \\ v_x(0) = 1,5C_2 = 1, \end{cases} \quad (13.12)$$

откуда $C_1 = 2,6$ и $C_2 \approx 0,7$. Решение уравнения (13.5) запишется в виде

$$x(t) = 2,6 \cos(1,5t) + 0,7 \sin(1,5t) + \frac{3}{8}. \quad (13.13)$$

В заключение отметим, что выражение (13.13) можно привести к виду (9); вводя обозначения $C_1 = A \sin \alpha_0$ и $C_2 = A \cos \alpha_0$, получаем:

$$A = \sqrt{C_1^2 + C_2^2} \approx 2,70 \text{ м}; \quad \alpha_0 = \arctan\left(\frac{C_1}{C_2}\right) \approx 1,3 \text{ рад}, \quad (13.14)$$

подстановка (13.14) в (13.10) приводит к искомому ответу

$$x(t) = 2,7 \sin(1,5t + 1,3) + \frac{3}{8}. \quad (13.15)$$

График колебательного процесса (13.15) с $x_0 > 0$, $v_{0x} > 0$ соответствует рис. 1, а.

Литература

1. Яблонский, А. А. Курс теоретической механики : учебник / А. А. Яблонский. – 6-е изд., испр. – М. : Высш. шк., 1984. – 343 с.
2. Бухгольц, Н. Н. Основной курс теоретической механики : учеб. пособие / Н. Н. Бухгольц. – СПб. : Лань, 2021. – Ч. 1. Кинематика, статика, динамика материальной точки. – 448 с.
3. Савчук, В. П. Теоретическая механика : учебник / В. П. Савчук, Д. Г. Медведев, О. Н. Вярвильская. – Минск : БГУ, 2016 г. – 232 с.
4. Ольховский, И. И. Курс теоретической механики для физиков / И. И. Ольховский. – СПб. : Лань, 2009. – 576 с.
5. Теоретическая механика : учебник / С. В. Болотин [и др.]. – М. : Академия, 2010. – 423 с.
6. Бутенин, Н. В. Введение в теорию нелинейных колебаний : учеб. пособие / Н. В. Бутенин, Ю. И. Неймарк, Н. А. Фуфаев. – М. : Наука, 1976. – 384 с.
7. Николаи, Е. Л. Теоретическая механика : учебник / Е. Л. Николаи. – 12-е изд., стереотип. – М. : Гостехиздат, 1957. – 484 с.
8. Чигарев, А. В. Курс теоретической механики : учеб. пособие / А. В. Чигарев, Ю. В. Чигарев. – Минск : Новое знание, 2010. – 397 с.
9. Зверович, Э. И. Вещественный и комплексный анализ : учеб. пособие : в 6 т. / Э. И. Зверович. – Минск : Выш. шк., 2008. – Т. 6. Теория аналитических функций комплексного переменного. – 319 с.
10. Тарг, С. М. Краткий курс теоретической механики: учеб. пособие / С. М. Тарг. – 20-е изд., стер. – М. : Высш. шк., 2010. – 416 с.
11. Гантмахер, Ф. Р. Лекции по аналитической механике : учеб. пособие / Ф. Р. Гантмахер ; под ред. Е. С. Пятницкого. – 3-е изд. – М. : Физматлит, 2005. – 264 с.
12. Гусак, А. А. Математический анализ и дифференциальные уравнения : справ. пособие к решению задач / А. А. Гусак. – 4-е изд. – Минск : Тетра-Системс, 2006. – 416 с.
13. Гусак, А. А. Справочник по высшей математике / А. А. Гусак, Г. М. Гусак, Е. А. Бричкова. – 7-е изд. – Минск : Тетра-Системс, 2006. – 640 с.

Содержание

Введение.....	3
Задача № 1.....	10
Задача № 2.....	15
Задача № 3.....	20
Задача № 4.....	26
Задача № 5.....	32
Задача № 6.....	38
Задача № 7.....	44
Задача № 8.....	49
Задача № 9.....	54
Задача № 10.....	60
Задача № 11.....	65
Задача № 12.....	70
Задача № 13.....	74
Литература.....	79

Учебное электронное издание комбинированного распространения

Учебное издание

Шабловский Олег Никифорович
Гавриш Вадим Юрьевич
Иноземцева Наталья Владимировна

ТЕОРЕТИЧЕСКАЯ МЕХАНИКА. ДИНАМИКА

Практикум
для студентов технических специальностей
дневной и заочной форм обучения

Электронный аналог печатного издания

Редактор *О. С. Ковалёва*
Компьютерная верстка *И. П. Минина*

Подписано в печать 13.10.23.
Формат 60x84/16. Бумага офсетная. Гарнитура «Таймс».
Ризография. Усл. печ. л. 4,65. Уч.-изд. л. 4,79.
Изд. № 10.
<http://www.gstu.by>

Издатель и полиграфическое исполнение
Гомельский государственный
технический университет имени П. О. Сухого.
Свидетельство о гос. регистрации в качестве издателя
печатных изданий за № 1/273 от 04.04.2014 г.
пр. Октября, 48, 246746, г. Гомель