

NEWTONOVA KLASICKÁ MECHANIKA

- popisuje pohyb částic pomocí diferenciálních rovnic
- částice (tělesa) chápeme jako hmotné body
- tři základní postuláty

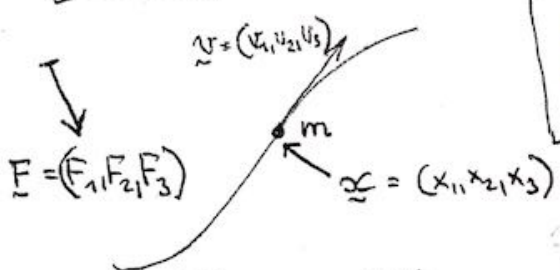
1. ZÁKON

Pokud nepůsobí na částici ŽÁDNÉ SÍLY, částice se pohybuje přímočarým (nezrychleným) pohybem ŽÁDNÉ ZTRUČENÍ

2. ZÁKON

$$\underline{\underline{\vec{F}}} = \frac{d}{dt} (m \underline{\underline{\vec{v}}}) = m \frac{d\underline{\underline{\vec{v}}}}{dt} = m \underline{\underline{a}} = m \frac{d^2 \underline{\underline{x}}}{dt^2} = m \underline{\underline{\ddot{x}}}$$

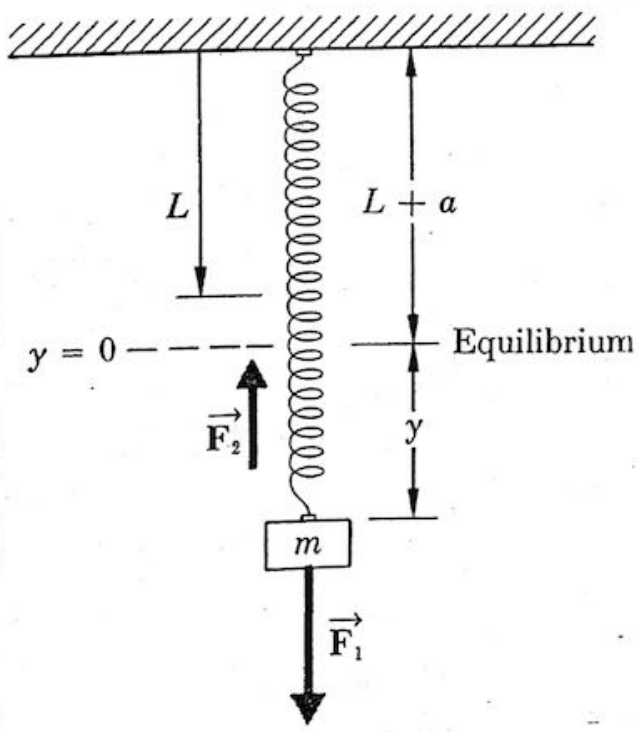
m konstant



3. ZÁKON

Síla $\underline{\underline{F}}$ vyvolá reakční sílu $-\underline{\underline{F}}$

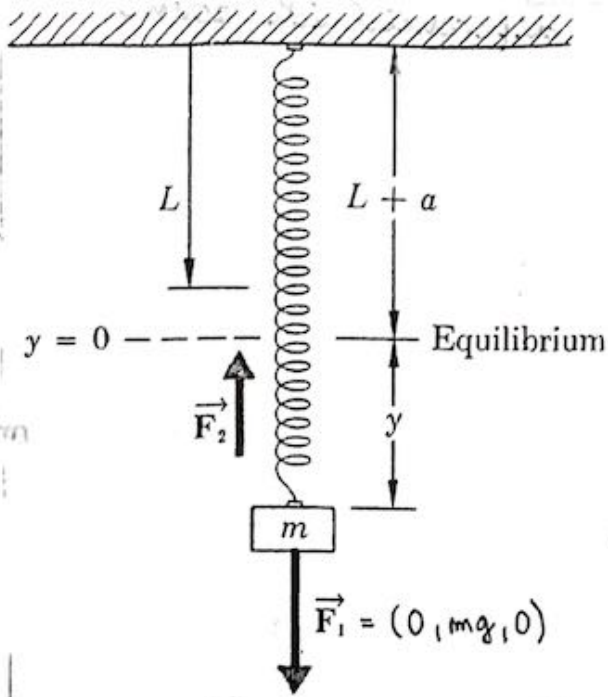
SYSTEM: PRUŽINA - ZÁVAŽÍ



ZÁKLADNÍ PŘEDPOKLADY

- Pohyby možné jen ve vertikálním směru
- závaží chápeme jako hmotný bod s hmotností m
- Hmotnost pružiny zanedbáme

Předpoklady na materiálu



(S) pružina splňuje Hookeův zákon:
 pružina vyvolává "rekonstrující" sílu F_2 na sdružení směrem k poloze přirozené délky pružiny, a tato síla je úměrná $y+a$, tj.

$$\vec{F}_2 = (0, k(y+a), 0) \quad (k > 0)$$

(A) odpor vzduchu je zanedbatelný (vakuum)

z 2. ZÁKONA $\Rightarrow m \frac{d^2 y}{dt^2} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 = (0, mg - k(y+a), 0)$

V rovnováze: $\frac{dy}{dt} = 0$ a $y=0 \Rightarrow ka = mg$

Rovnice pohybu: $\frac{d^2 y}{dt^2} + \frac{k}{m} y = 0$

Počáteční podmínky: $y(0) = y_0 > \frac{dy}{dt}(0) = y_1$

(A*) Odpor vzduchu je úměrný rychlosti

$$\vec{F}_3 = (0, -b \frac{dy}{dt}, 0) \Rightarrow m \frac{d^2 y}{dt^2} + b \frac{dy}{dt} + ky = 0$$

koeficienty: b - odpor, k - tuhost

(A**) Odpor vzduchu (prospěch) závisí na rychlosti nelineárně

$$\vec{F}_3 = (0, R(\frac{dy}{dt}), 0) \Rightarrow m \frac{d^2 y}{dt^2} + R(\frac{dy}{dt}) + ky = 0$$

(S*) Pružina vyvolává sílu F_2 , která závisí na $(y+a)$ nelineárně

$$\vec{F}_2 = (0, g(y+a), 0) \Rightarrow m \frac{d^2 y}{dt^2} + g(y) + \left\{ \begin{matrix} b \frac{dy}{dt} \\ R(\frac{dy}{dt}) \end{matrix} \right\} = 0$$

(A)
(A*)
(A**)

(S*) + (A**) je speciální případ rovnice $\frac{d^2 y}{dt^2} + f(y, \frac{dy}{dt}) = 0$

Vnější (daná) síla $\vec{F}_y = (0, \xi(t), 0)$ například $\xi(t) = \sin \omega t$
 $\Rightarrow \frac{d^2 y}{dt^2} + f(y, \frac{dy}{dt}) = \sin \omega t$

ŘÁDNÁ PRUŽINA \Rightarrow PADAJÍCÍ TĚLESO

$$\vec{F}_2 = (0, 0, 0)$$

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + \left\{ \begin{matrix} 0 \\ b \frac{dy}{dt} \\ R(\frac{dy}{dt}) \end{matrix} \right\} = G$$

(A)
(A*)
(A**)

$$z := \frac{dy}{dt} \Rightarrow \frac{dz}{dt} + \left\{ \begin{matrix} 0 \\ b z \\ R(z) \end{matrix} \right\} = G$$

ROVNICE 1. ŘÁDU