Лекция №6

«Кинематика неравномерного прямолинейного движения»



• Лицей научно-инженерного профиля

• г.Королёв

• Предмет: Физика

• Класс: 9 класс

• Учитель: Исайчева Е.Н.



Неравномерным прямолинейным движением называется такое движение, при котором тело за равные промежутки времени совершает неодинаковые перемещения, двигаясь с разной скоростью.

$$\begin{split} \overset{\mathsf{r}}{V_{cp}} &= \frac{\overset{\mathsf{l}}{S_{o6}}}{t_{o6}} = \frac{\overset{\mathsf{l}}{S_{1}} + \overset{\mathsf{l}}{S_{2}} + \ldots + \overset{\mathsf{l}}{S_{n}}}{t_{1} + t_{2} + \ldots + t_{n}} \\ V_{cp.nym} &= \frac{l_{o6}}{t_{o6}} = \frac{l_{1} + l_{2} + \ldots + l_{n}}{t_{1} + t_{2} + \ldots + t_{n}} \end{split} \quad \text{-} \quad \text{вектор} \quad \text{средней} \quad \text{скорости} \end{split}$$

Равнопеременным движением называется такое неравномерное движение, при котором скорость тела за любые равные промежутки времени изменяется на одинаковую величину.

Ускорение характеризует быстроту изменения скорости, т.е. показывает чему равно изменение скорости в единицу времени.

$$a = \frac{DV}{Dt} = \frac{V - V_0}{Dt},$$
 $a = const$

Скорость тела с течением времени изменяется по закону

$$\vec{V} = \vec{V}_0 + \vec{a} t$$

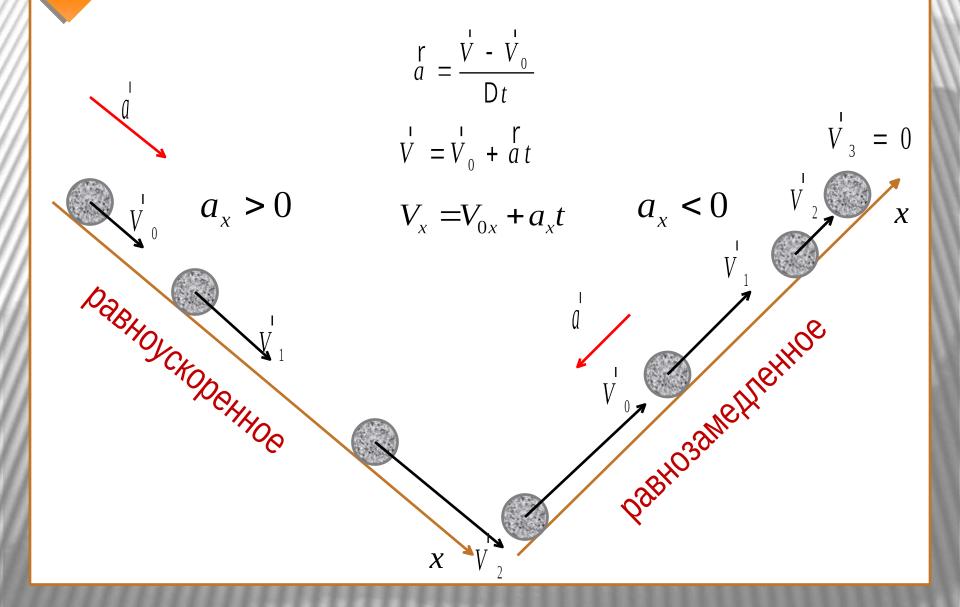
Векторный закон движения тела

$$r(t) = r_0 + V_0 t + \frac{r}{a} t^2$$

При координатном способе описания движения надо перейти к проекциям на координатные оси.

$$x(t) = x_0 + V_{0x}t + \frac{a_x t^2}{2} \qquad V_x = V_{0x} + a_x t$$

$$y(t) = y_0 + V_{0y}t + \frac{a_y t^2}{2} \qquad V_y = V_{0y} + a_y t$$



$V_{x}(t)$ $V_{x}(t) = V_{0x} + a_{x}t$ 1. График скорости $V_{0_{X3}}$ $V_{0_{X1}}$ $a_x < 0$ $V_{0\underline{2}}$

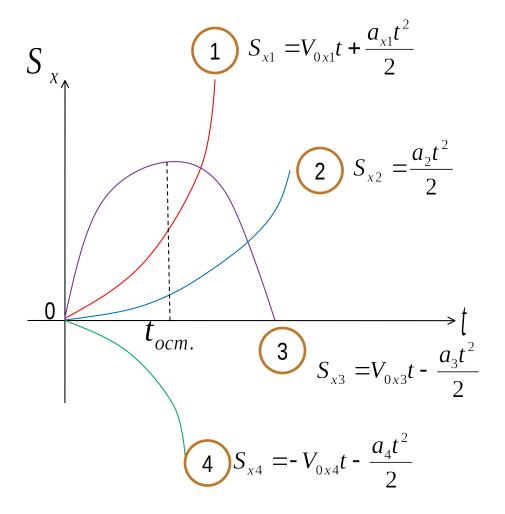
$$a_{x} = \frac{V_{x} - V_{0x}}{t} = \frac{DV_{x}}{Dt} = tga, \quad S_{x} = \frac{V_{0x} + V_{x}}{2} t \quad \ddot{b} \\ V_{x}(t) = V_{0x} + a_{x}t \quad S_{x} = V_{0x}t + \frac{a_{x}t^{2}}{2}$$

Графическое представление движения

2. График перемещения

$$S_x(t)$$

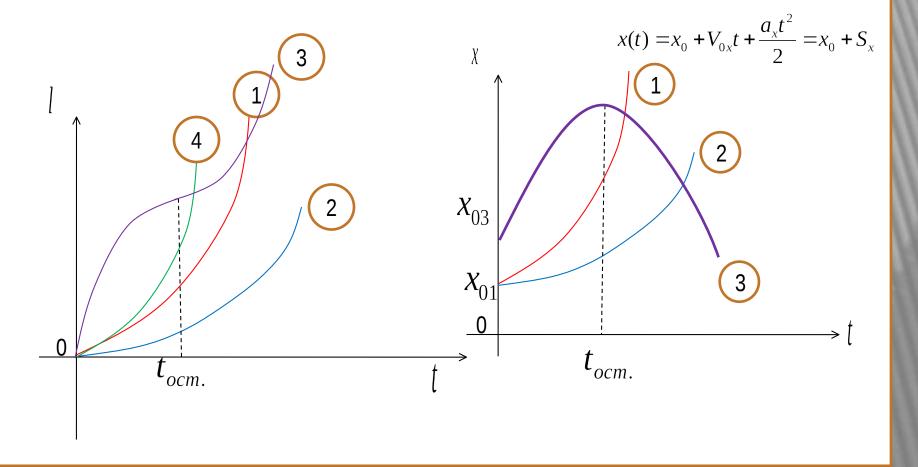
$$S_x = V_{0x}t + \frac{a_x t^2}{2}$$



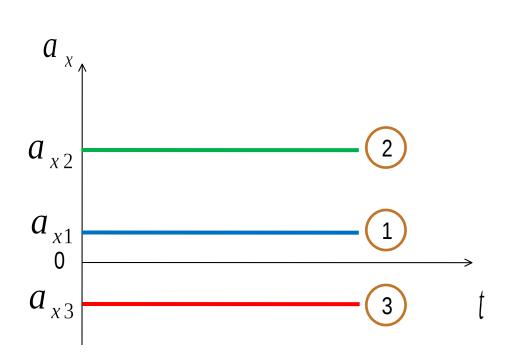
Графическое представление движения

3. График пути l(t)

4. График координаты X(t)



5. График ускорения $a_x(t)$



$$S_{x} = \frac{V_{0x} + V_{x}}{2} t_{\parallel}^{\ddot{\mathbf{U}}}$$

$$t = \frac{V_{x} - V_{0x}}{a_{x}} \qquad \vdots$$

$$S_{x} = \frac{V_{x}^{2} - V_{0x}^{2}}{2a_{x}}$$

