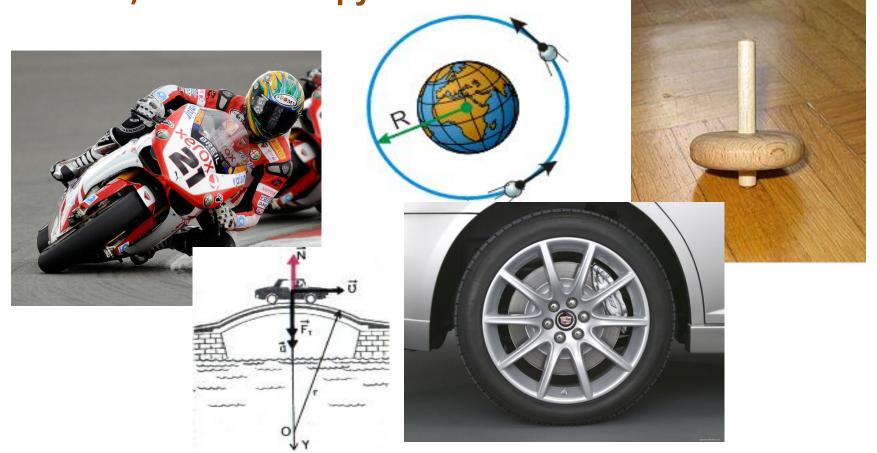
- 1. Понятие вращательного движения.
 Путь и скорость тела при вращательном движении.
 - 2. Ускорение тела при вращательной движении.
 - 3. Аналогия описания поступательного и вращательного движения:

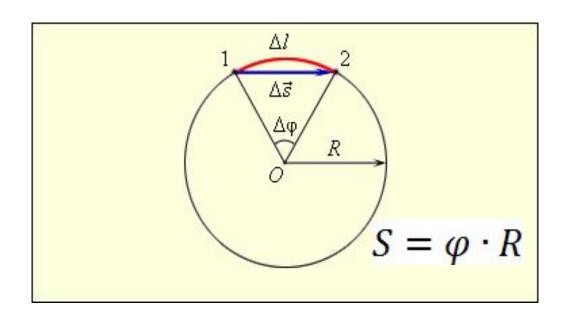
Вращательное движение

– движение, при котором траектория тела (частей



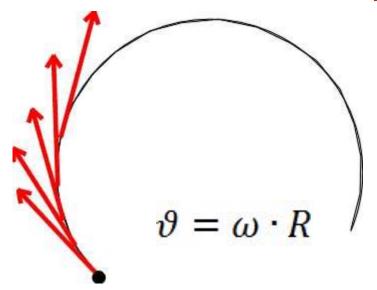


1. Путь, скорость и ускорение при вращательном движении



$$arphi=rac{S}{R}$$
 $arphi=\omega_0 t\pmrac{arepsilon t^2}{2}$ - угловой путь

1. Путь, скорость и ускорение при вращательном движении

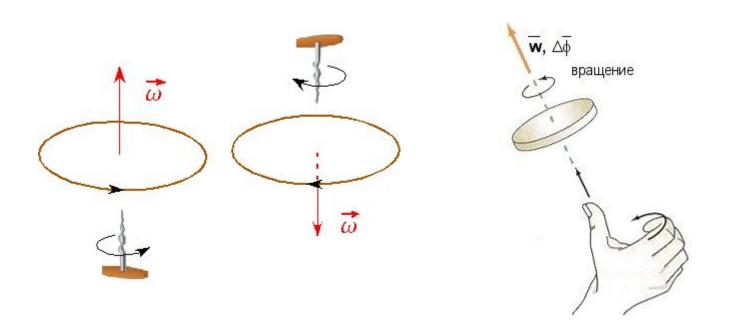




$$\omega_{\text{MFH}} = \frac{d\varphi}{dt}$$
$$\varphi = \omega_0 t \pm \frac{\varepsilon t^2}{2}$$

$$\omega = \omega_0 \pm \varepsilon t$$
 - угловая скорость $\omega_{\rm cp} = \frac{\varphi}{t}$

1. Путь, скорость и ускорение при вращательном движении



Правило буравчика: если буравчик с правой резьбой вращать в направлении движения тела, то острие буравчика укажет направление угловой скорости.

2. Ускорение тела при вращательном движении



2. Ускорение тела при вращательном движении

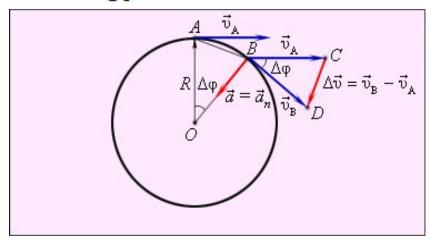
Тангенциальное

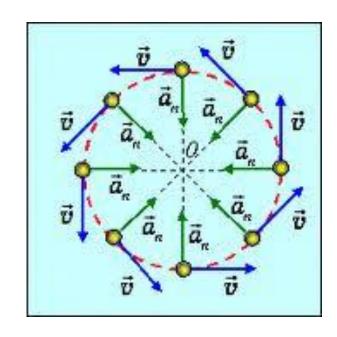
уско
$$a_{\tau} = \frac{\vartheta - \vartheta_0}{t}$$

Нормальное

VOKOPOLIKO

$$a_n = \frac{\vartheta^2}{R} = \omega^2 \cdot R$$







$$a_n = \frac{\vartheta^2}{R} = \omega^2 \cdot R$$

2. Ускорение тела при вращательном движении

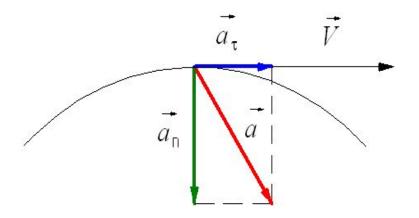
Полное ускорение:

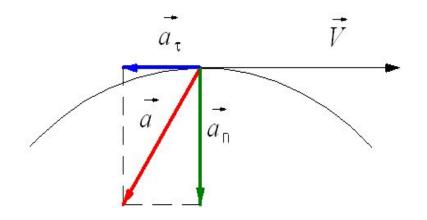
$$\vec{a} = \overrightarrow{a_{\tau}} + \overrightarrow{a_{n}}$$

$$\Delta V \ge 0$$

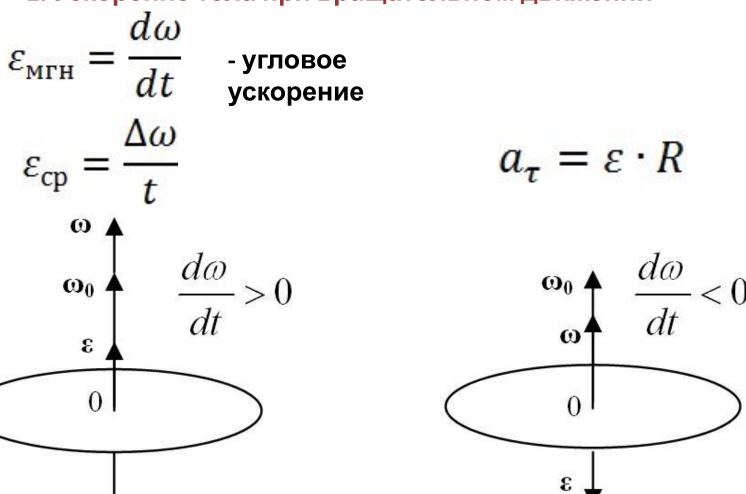
$$a = \sqrt{a_{\tau}^2 + a_n^2}$$

$$\Delta V < 0$$





2. Ускорение тела при вращательном движении



3. Аналогия описания поступательного и вращательного движения

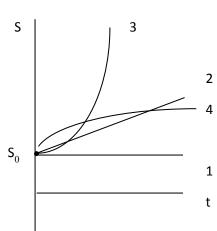
			Связь	
Величина	Линейная	Угловая	между	
			величинами	
Путь	S	$oldsymbol{arphi}$	$S = \varphi \cdot R$	
Скорость	ϑ	ω	$\vartheta = \omega \cdot R$	
Ускорение	а	ε	$a = \varepsilon \cdot R$	

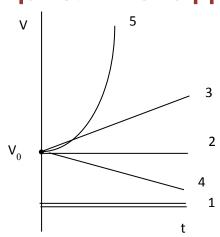
3. Аналогия описания поступательного и вращательного движения

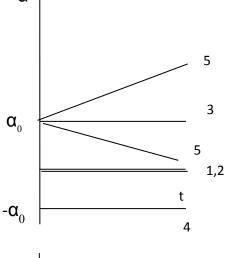
	Поступательное движение.		Вращательное движение.				
	Линейные величины			Угловые величины			Связь с
№п/ п	Параметр	Вид движения	Формула	Параметр	Вид движения	Формула	дополнительными параметрами вращательного движения
	Линейный	$PM (a_{\tau} = 0)$	$s = v_{q}t$	Угловой	$PM(\varepsilon=0)$	$\varphi = \omega_{\scriptscriptstyle 0} t$	
1	путь	PY $(a_{\tau} > 0)$ P3 $(a_{\tau} < 0)$	$s = \upsilon_{0}t + \frac{a_{t}t^{2}}{2}$ $s = \upsilon_{0}t - \frac{a_{t}t^{2}}{2}$	путь	Py (ε > 0) P3 (ε < 0)	$\varphi = \omega_{\mathbf{q}} t + \frac{\varepsilon t^2}{2}$ εt^2	$arphi=2\piN$
			$s = U_0 t - \frac{\varepsilon}{2}$, ,	$\varphi = \omega_{q} t - \frac{\varepsilon t^2}{2}$	
	Линейная скорость	$PM (a_{\tau} = 0)$	$v_0 = v_0 = \text{const}$	Угловая екорость	$PM (\varepsilon = 0)$	$\omega = \omega_0 =$ const	$\omega = \frac{\Delta \varphi}{\Delta t} = \frac{2\pi}{T} = 2\pi \nu$
2	РУ (а	$PY (a_{\tau} > 0)$	$\upsilon = \upsilon_0 + a_{\tau} t$		РУ (ε > 0)	$\omega = \omega_0 + \varepsilon t$	Δt T
		P3 $(a_r < 0)$	$\upsilon = \upsilon_0 - a_{\tau} t$		P3 (ε ≤ 0)	$\omega = \omega_0 - \varepsilon t$	

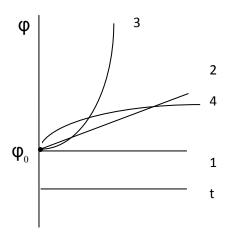
3. Аналогия описания поступательного

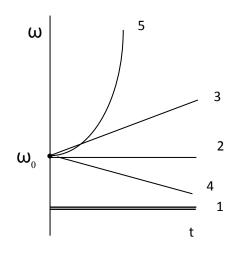
и вращательного движениа

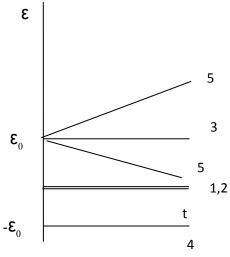


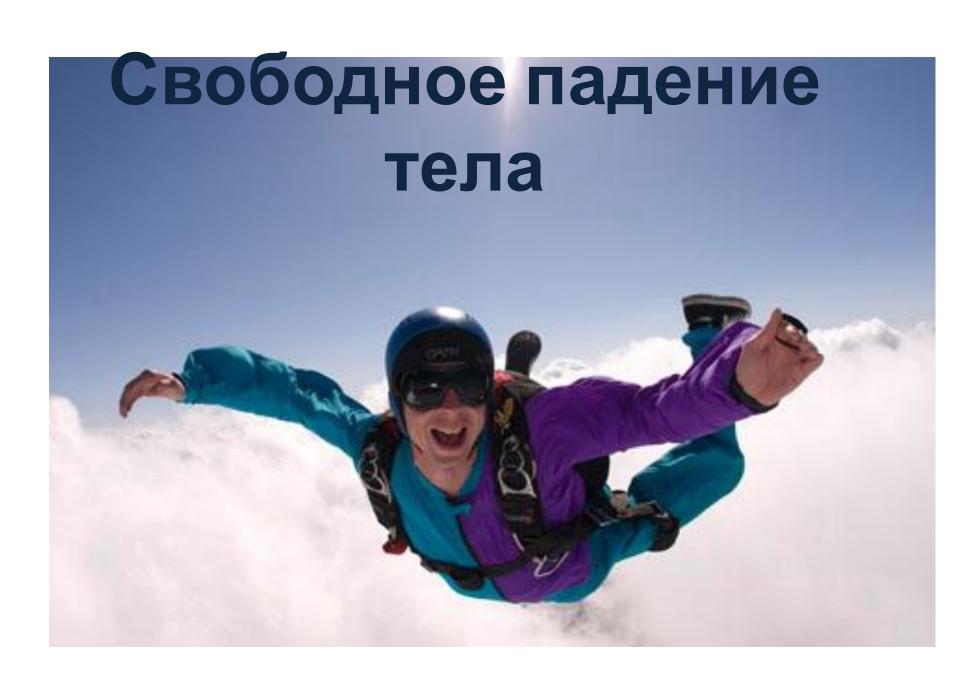




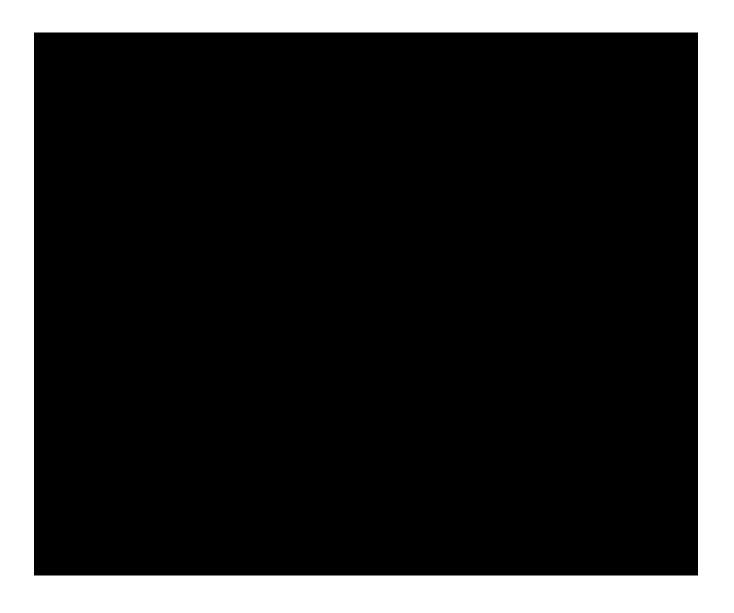








Свободное падение тела



Свободное падение тела

- это движение тела под действием силы тяжести

