### CTATIKA

# ПЕРВОЕ УСЛОВИЕ РАВНОВЕСИЯ ТВЕРДОГО ТЕЛА

#### СТАТИКА -

РАЗДЕЛ МЕХАНИКИ, изучающий причину РАВНОВЕСИЯ АБСОЛЮТНО ТВЕРДОГО TEJIA.

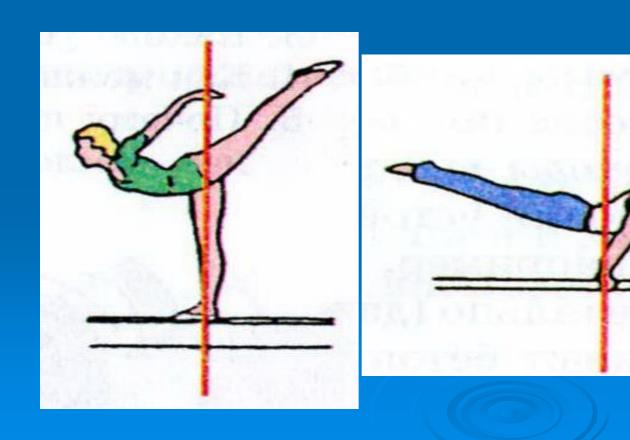
## CTATIKA

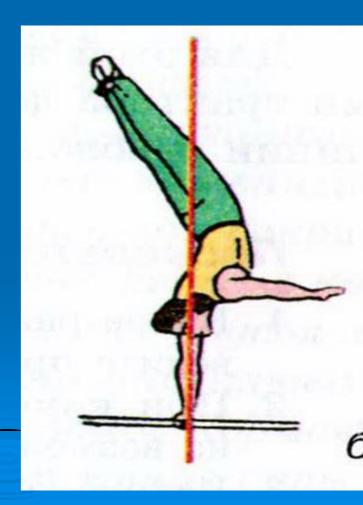
Это раздел механики, в котором изучается условия равновесия абсолютно твердых тел.

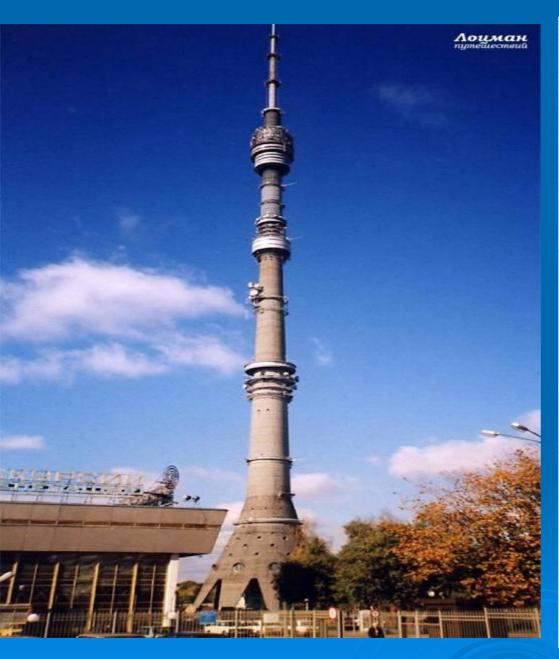


#### «Дайте мне точку опоры, и я подниму Землю.» Архимед

#### РАВНОВЕСИЕ ТЕЛ





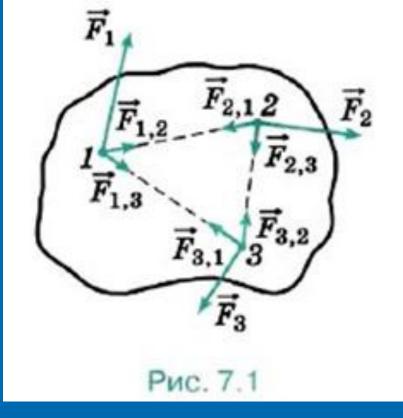




# Почему Пизанская башня стоит под наклоном и не падает?







необходимое, но не достаточное условие равновесия твердого тела.

>если твёрдое тело находится в равновесии, то геометрическая сумма внешних сил, приложенных к нему, равна нулю.

$$\vec{F}$$
 1 +  $\vec{F}$  2 +  $\vec{F}$  3 + ... = 0.

>то равна нулю и сумма проекций этих сил на оси координат.

$$F_{1x} + F_{2x} + F_{3x} + ... = 0.$$

>Такие же уравнения можно записать и для проекций сил на оси ОҮ и ОZ.

$$\vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3 + \dots = 0$$

# то равна нулю и сумма проекций этих сил на оси координат

$$F_{1x} + F_{2x} + F_{3x} + \dots = 0$$
  
$$F_{1y} + F_{2y} + F_{3y} + \dots = 0$$

## Необходимое, но не достаточное условие равновесия твердого тела

$$\sum F_{ix} = 0$$

$$\sum F_{iy} = 0$$

#### правила:

**7.** Проекция вектора на координатные оси равна произведению модуля силы на косинус угла между силой и осью, если вектор направлен под углом к координатным осям. Если вектор перпендикулярен к осям, то проекция равна нулю.  $F_x = F^*Cos\alpha$ ,

 $F_v = F^*Cos(90^0 - \alpha)$ 

2. Вектор силы можно переносить в любую точку пространства, но только вдоль линии действия силы.

# 3. Освобождаем связи. Заменяем их реакциями (указываем направление сил)

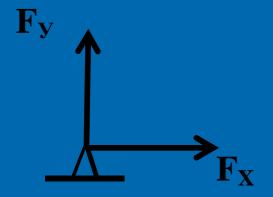
РЕАКЦИЯ СВЯЗИ ->СИЛА, С КОТОРОЙ ТЕЛО, ОСУЩЕСТВЛЯЮЩЕЕ СВЯЗЬ, ДЕЙСТВУЕТ НА ДАННОЕ ТЕЛО, ПРЕПЯТСВУЮЩЕЕ ЕГО перемещению в том или ином направлении

#### СИЛА -

# >КОЛИЧЕСТВЕННАЯ МЕРА ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ ДВУХ ТЕЛ

#### ХАРАКТЕРИСТИКИ

- 1) ТОЧКА ПРИЛОЖЕНИЯ
- 2) НАПРАВЛЕНИЕ
- 3) МОДУЛЬ (ЧИСЛОВОЕ ЗНАЧЕНИЕ)

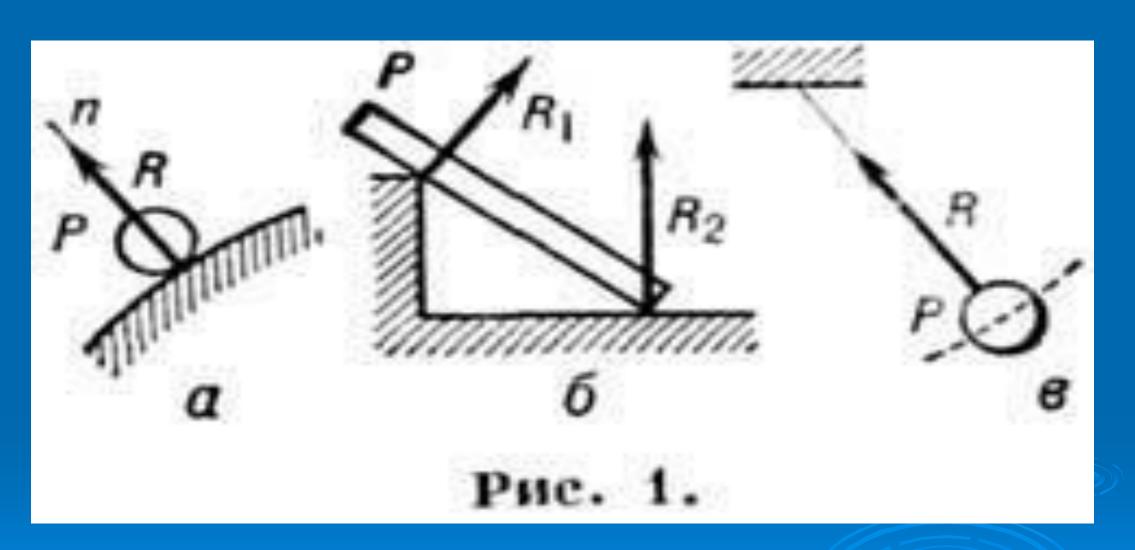


Неподвижная опора (связь) заменяется двумя векторами (силами)  $F_{X,}$   $F_{Y}$ 



подвижная опора (связь) заменяется одним вектором (силой)  $F_Y$ 

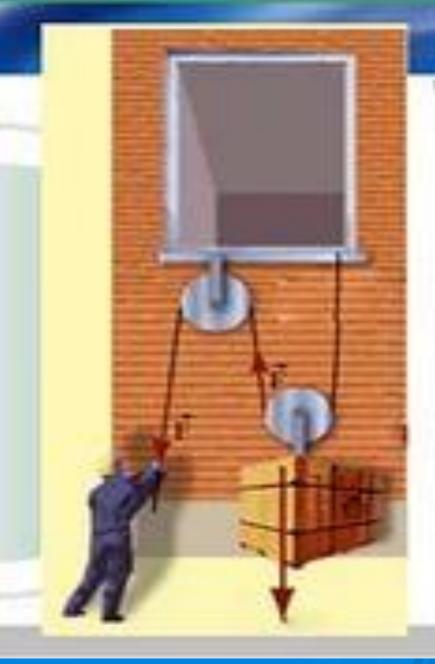
#### СВЯЗИ - >УСЛОВИЯ, СТЕСНЯЮЩИЕ СВОБОДУ ДВИЖЕНИЯ ТЕЛА



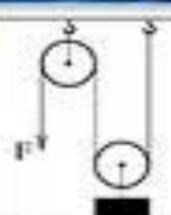
#### задачи

1) Замена данной системы сил, приложенных к телу, другой системой сил, ей эквивалентной.

Если систему сил, действующих на твёрдое тело, можно заменить на другую систему сил, не изменяя механического состояния тела, то такие системы сил называются эквивалентными.

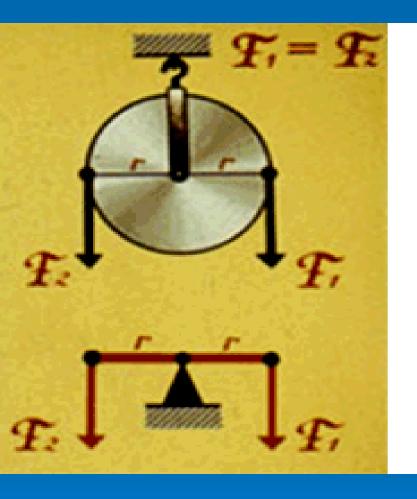


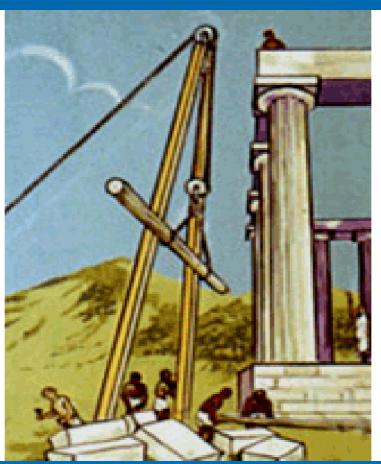
#### Блоки

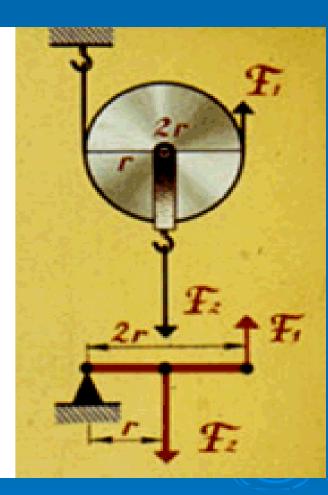


блок-простой механизм позволяющий изменять прикладываемую силу по направлению (неподвижный блок), или по величине (подвижный блок). Представляет из себя колесо с жёлобом по окружности, вращающееся вокруг своей оси.









2) Вывод общих условий, при которых твердое тело под действием приложенных к нему сил остается в состоянии покоя или равномерного прямолинейного поступательного движения

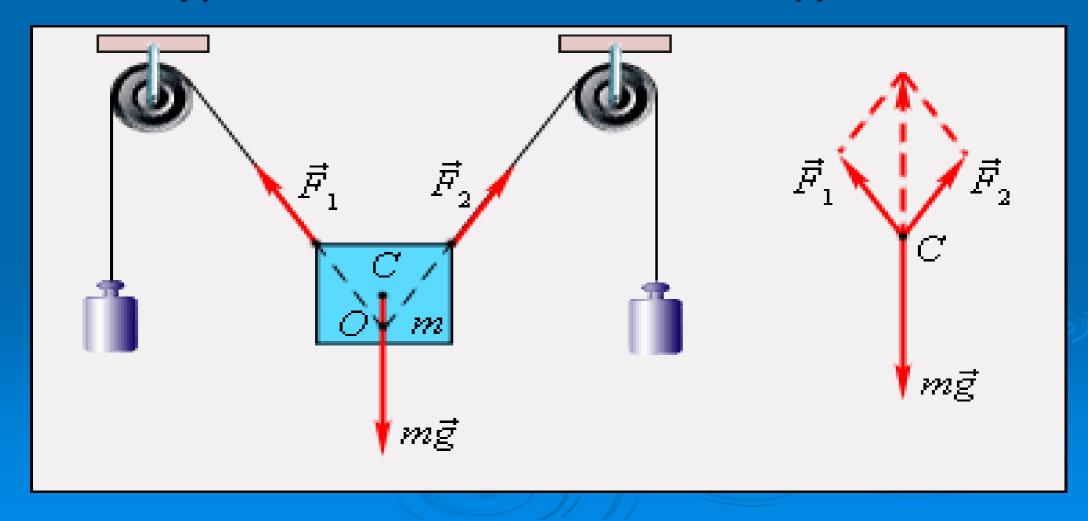
#### Абсолютно твердое тело-

▶такое тело, расстояние между каждыми двумя точками которого остаются всегда неизменными.

#### СВОЙСТВА СИЛ

▶НЕ ИЗМЕНЯЯ ДЕЙСТВИЕ ДАННОЙ СИЛЫ НА АБСОЛЮТНО ТВЕРДОЕ ТЕЛО, ТОЧКУ ПРИЛОЖЕНИЯ ЭТОЙ СИЛЫ МОЖНО ПЕРЕНОСИТЬ ПО ЕЕ ЛИНИИ ДЕЙСТВИЯ

# ЕСЛИ ТРИ НЕПАРАЛЛЕЛЬНЫЕ СИЛЫ, ЛЕЖАЩИЕ В ОДНОЙ ПЛОСКОСТИ, УРАВНОВЕШИВАЮТСЯ, ТО ИХ ЛИНИИ ДЕЙСТВИЯ ПЕРЕСЕКАЮТСЯ В ОДНОЙ ТОЧКИ



#### СВОБОДНОЕ ТЕЛО -

▶ЛЮБОЕ ПЕРЕМЕЩЕНИЕ ТЕЛА В ПРОСТРАНСТВЕ

#### НЕСВОБОДНОЕ ТЕЛО -

# размение тел под действием сил невозможно



▶ НАПРАВЛЕНИЕ РЕАКЦИИ СВЯЗИ ПРОТИВОПОЛОЖНО ТОМУ НАПРАВЛЕНИЮ, ПО КОТОРОМУ СВЯЗЬ ПРИПЯТСТВУЕТ ДВИГАТЬСЯ ДАННОМУ ТЕЛУ.

#### СИСТЕМА СИЛ -

▶ СОВОКУПНОСТЬ СИЛ, ПРИЛОЖЕННЫХ К ДАННОМУ ТВЕРДОМУ ТЕЛУ

#### **PABHOBECUE**

▶ПОД ДЕЙСТВИЕМ ДАННОЙ СИСТЕМЫ СИЛ ТВЕРДОЕ ТЕЛО ОСТАЕТСЯ В ПОКОЕ ИЛИ ДВИЖЕТСЯ ПОСТУПАТЕЛЬНО, РАВНОМЕРНО И ПРЯМОЛИНЕЙНО

ПЕРВОЕ УСЛОВИЕ РАВНОВЕСИЯ ТВЕРДОГО ТЕЛА ЕСЛИ ТВЕРДОЕ ТЕЛО НАХОДИТСЯ В РАВНОВЕСИИ, ТО ГЕОМЕТРИЧЕСКАЯ СУММА ВНЕШНИХ СИЛ, ПРИЛОЖЕННЫХ К НЕМУ, РАВНА НУЛЮ

#