СОДЕРЖАНИЕ

Предисловие
I. Статика
Глава 1. Плоская система сил
С1. Равновесие рамы
С2. Простая составная конструкция
С3. Система двух тел. Пластина и уголок
С4. Составная рама с учетом веса
С5. Система двух тел. Пластины и стержни
С6. Составная рама с распределенной нагрузкой
С7. Рама с линейно распределенной нагрузкой
С8. Составная рама. Нагрузка, распределенная по дуге 57
С9. Система трех тел
С10. Конструкция из трех соединенных тел
С11. Составная конструкция из трех тел с нитью
С12. Система с односторонней связью
С13. Ферма
Глава 2. Трение
С14. Трение скольжения
С15. Трение качения
Глава 3. Пространственная система сил
С16. Равновесие полки
С17. Равновесие плиты
С18. Статические инварианты 123
C10. Claim-teckie mibaphanibi
Глава 4. Центр тяжести
С19. Плоская фигура
С20. Тело, составленное из пластин
С21. Объемное тело
С22. Пространственная стержневая фигура
I Transfer of Tran
II. Кинематика
Глара 5. Иниомотима топин
Глава 5. Кинематика точки
К1. Кинематика точки на плоскости 133 К2. Кинематика точки в пространстве 156
К3 . Полярные координаты
Глава 6. Вращательное движение

К5 . Передача вращений	165
Глава 7. Плоское движение тела	170
К6. Скорости точек механизма (3 звена)	
К7 . Угловые скорости звеньев шарнирного механизма	
К8. Механизм с диском	
К9. Механизм с двумя степенями свободы	
К10. Кинематический анализ плоского механизма	
К11. Угловые ускорения в механизме. Три звена	
К12. Угловые ускорения звеньев механизма. Четыре звена	
К13. Плоский механизм с блоком	
Глава 8. Сложное движение	229
К14. Сложение скоростей	
К15 . Сложение ускорений	236
К16 . Планетарный редуктор	246
К17. Сложение угловых ускорений	253
Глава 9. Сферическое движение	256
К18 . Угловая скорость	257
К19. Поворот вокруг произвольной оси	259
Глава 10. Кинематика тела в пространстве	263
К20 . Кинематические инварианты произвольного движения тела	263
К21 . Пластина на трех стержнях	268
К22. Шарнирный механизм из трех тел	272
К23. Механизм с цилиндрическим шарниром	278
III. Динамика	
Глава 11. Динамика точки	284
Д1. Дифференциальное уравнение движения точки	285
Д2. Теорема об изменении количества движения точки	289
Д3. Теорема об изменении момента количества движения точки	
Д4. Движение точки по поверхности	296
Глава 12. Динамика системы	301
Д5 . Теорема о центре масс системы	301
Д6. Теорема о моменте количества движения системы	307
Д7 . Кинетическая энергия системы. Цилиндры, блоки	
Д8 . Кинетическая энергия системы. Стержни и блоки	
Д 9. Теорема об изменении кинетической энергии	328
Глава 13. Аналитическая механика	336
Д10. Принцип возможных перемещений	
Д11. Уравнение Лагранжа 2-го рода. Определение ускорения по T и Q 3	342

 Список литературы
 423

 Предметный и именной указатель
 425

Содержание

Предметный и именной указатель

ActionScript, 7 axes, 300

Carnot L., 404 color, 161 Coulomb C. A., 98 Cremona Luigi, 94

diff, 156

Green George, 133

HTML, 11 Huygens Christiaan, 133, 373

Lagrange Joseph Louis, 299, 336 LaTeX, 11 linestyle, 161

Maple, 11, 97, 134, 155, 159, 161, 246, 292, 300, 415 MapletViewer.exe, 134 Mathcad, 423

MATHEMATICA, 82, 423 Maxima, 11 Maxwell James, 94 MMinSt19.maplet, 134

Newton Isaac, 284 normal, 300

plot, 155, 292 plot3d, 300 plots, 159, 161 polarplot, 161

Ritter August, 94

Rodrigues B., 259

solve, 11 spacecurve, 159 Steiner Jakob, 133, 373 SWF, 7

thickness, 161 truss.maplet, 97

vuz.exponenta.ru, 7, 82, 97, 134

YouTube, 7

Абсолютная скорость, 242 Аксиома, 39, 82 Амплитуда, 387, 392, 394, 400

Вал ведущий, 251 Варианты уравнений равновесия, 23 Вековое уравнение, 394 Вектор

– главный, 123, 267 - единичный, 259

- кинетического момента, 367 направляющий, 259

- свободный, 9 - скользящий, 10 скорости, 162, 182

угловой скорости, 162, 267, 367 Верхний пояс, 93

Виллис, 253 Внешнее зацепление, 165, 253

Водило, 252

Восстановления коэффициент, 404 Вторая задача динамики, 364 Второй инвариант, 267

Главный

— вектор, 123, 125 — момент, 126 Голубев Ю. Ф., 10, 259, 262, 423 Граф, 171, 191, 196, 202, 209, 271, 276, 282, 336, 345 Графический интерфейс, 97 Грин Дж. (George Green), 133 Гюйгенс Х. (Christiaan Huygens), 313, 373

Движение

- вращательное, 162, 312
- мгновенно-винтовое, 267
- плоское, 170, 313
- поступательное, 312
- произвольное, 375
- сложное, 161
- сферическое, 257, 258, 363

Динама, 127

Динамические уравнения Эйлера, 363

Жесткость пружины, 386 Жуковский Н. Е., 230

Задача

- о муфте, 240
- о планетарном механизме, 251
- о ферме, 92

Закон

- Кулона, 98
- Ньютона, 284
- вращения, 372
- движения, 153, 156, 159, 257, 364 Замена переменной, 288 Зацепин М. Ф., 82, 423, 424 Зацепление внешнее, 165, 253

Знак момента, 9

Идеальные связи, 329, 336, 346 Импульс

- силы, 289, 291
- ударный, 404, 409

Инварианты

- кинематические, 266
- статические векторный, 125

скалярный, 126, 127 Инерционный коэффициент, 393

Капустина О. М., 82, 423 Карно Л. (Carnot L.)), 404 Касательное ускорение, 162 Квазиупругий коэффициент, 394 Кинематические

- инварианты, 266
- уравнения Эйлера, 256, 259, 372

Кинетическая энергия, 312, 320

потерянная, 404

Кинетический

- момент, 308, 311, 364
- потенциал, 391, 399

Колебания, 386

Количество движения, 289

Консервативная система, 399

Координаты

- подвижные, 259
- полярные, 160

Косой удар, 405

Коэффициент

- восстановления, 404
- инерционный, 393
- квазиупругий, 394

Кремона Л., 94

Крылов А. Н., 361

Кулон Ш. (Charles-Augustin de Coulomb), 98

Лагранж Ж. (Lagrange J.), 299, 336 Лагранжа

- множитель, 299
- уравнение, 336
- функция, 391

Линия

- действия силы, 9
- узлов, 256

МЦС, 175, 177, 182, 190, 209, 214, 229, 241, 251, 306, 354

Максвелл Д., 94

Маплет, 97, 133, 414

Маркеев А.П., 424

Масса приведенная, 321, 393

Мгновенный центр скоростей, 175

Меркурьев И. В., 361, 424	ускорения, 361
Метод	Объем пирамиды, 147
Виллиса, 253	Односторонняя связь, 82, 99, 110
— графов, 171, 177	Оператор
координатный, 176, 245	— diff, 156
 отрицательных объемов, 146 	— plot, 155
– разбиения, 145	- plot3d, 159
Множитель Лагранжа, 299	– polarplot, 161
Момент	- spacecurve, 159
— инерции, 134	– поворота, 262
геометрический, 414	Определитель, 31, 32
диска, 321	Оси
круга, 422	– главные центральные, 373
осевой, 134, 311	— неподвижные, 259
параллелепипеда, 372, 381	подвижные, 367, 372
прямоугольника, 414, 422	симметрии, 373
стержня, 327, 353	центральные, 313
треугольника, 422	Относительная скорость, 242
центробежный, 134, 308, 311,	Оценка решения, 361
367	Ошибки Maple, 134
цилиндра, 312	ошноки марю, 13 г
кинетический, 308, 311, 364	
количества движения, 409	Пара сил, 9
— минимальный, 127	Параллелепипед, 146, 282, 368
– равнодействующей, 312	Параметры Эйлера, 262
— силы, 296	Первая задача динамики, 364
силы относительно точки, 8	Первый инвариант, 267
силы относительно оси, 111	Передаточное отношение, 247
трения качения, 109	Передача фрикционная, 166
r	Перемещение, 261
	Переносная скорость, 242
Направляющий вектор, 259	Переносное движение, 235
Начальная фаза, 387, 392	Перестановка круговая, 127, 381
Начальные условия, 387, 394	Период свободных колебаний, 387
Небесная механика, 256	Пирамида, 147
Неподвижный шарнир, 10	План скоростей, 177, 203, 229, 235
Неравенство треугольника, 367	Планетарный редуктор, 246, 251
Неудерживающая связь, 82, 99	Пластина, 268
Нижний пояс, 93	Плечо, 8, 117, 296
Никифорова В.М., 424	Поворот, 262
Новожилов И. В., 424	Поворот тела, 259
Нормальное ускорение, 162, 165	Поворотное угловое ускорение, 255
Нутация, 257	Подалков В. В., 361, 424
Ньютон И., 284	Подвижная опора, 10
	Подвижные оси, 372
Обобщенные	Полюс, 170, 242
	Поля
координаты, 353моменты инерции, 355	— внешние, 95
— моменты инерции, 333 — силы 360	— внешние, 95 — внутренние 95

Полярные координаты, 160
Потапов В. Д., 6, 424
Потенциал кинетический, 391
Потенциальная энергия, 393
Потерянная кинетическая энергия, 404
Правило Жуковского, 230
Прецессия, 257
Приведенная масса, 320, 393
Призма, 146
Принцип возможных перемещений, 336, 341
Проекции силы, 8
Прямой удар, 404

Работа, 329, 335, 421 Равновесие, 8, 11, 67, 112, 118, 403 Радиальная скорость, 161 Радиус инерции, 134, 312, 321 Раскосы, 93 Редуктор планетарный, 246, 251 Ривальс, 215 Риттер А., 94 Родриг Б. (Rodrigues B.), 259 Рывок, 174

Сателлит, 252 Свойство

- векторов скоростей, 176, 191
- моментов инерции, 367
- параметров Эйлера, 262

Связь

- двусторонняя, 10, 296
- идеальная, 329, 336, 346, 416
- неудерживающая, 99
- односторонняя, 82, 99
- стационарная, 296

Седло (поверхность), 300

Система сил, 123

Скользящая заделка, 11

Скорость

- обобщенная, 359
- потерянная, 404
- при плоском движении, 170
- угловая, 258
- центра масс, 313

Следящая нагрузка, 57

Сложное движение точки, 235

Собственное вращение, 257 Собственные колебания, 386 Солнечная шестерня, 247 Статические инварианты, 127 Статическое равновесие, 403 Стойки, 93 Сферический шарнир, 116, 272, 282 Сферическое движение, 257, 258, 364

Тензор

момента инерции, 367Тензор момента инерции, 367, 375Теорема

- о движении центра масс, 301
- о сохранении центра масс, 301
- Гюйгенса-Штейнера, 373
- Карно, 404
- Кориолиса, 230, 244
- о движении центра масс, 306
- о проекциях векторов скоростей, 190, 215, 267
- о сложении скоростей, 334
- об изменении кинетической энергии, 329, 335
- об изменении количества движения, 291, 409
- об изменении количества движения точки, 289
- об изменении момента количества движения, 293, 295, 307
- сложения скоростей, 229, 235
- сложения угловых скоростей, 255, 283
- трапеции, 173

Теория удара, 404

Точки Риттера, 94

Траектория, 155, 159, 161

Трансверсальная скорость, 161

Трение скольжения, 98

Угловая скорость, 258

- алгебраическая, 253
- относительная, 255
- переносная, 241

Угловое ускорение

- абсолютное, 255
- поворотное, 255

W 154	D 1/2 172 217
Угловой рывок, 174	— Ривальса, 162, 170, 215, 242
Углы	— Эйлера, 162, 182
— Крылова, 361	— ускорения при вращении, 215
— Эйлера, 257, 363, 368 V	Фрикционная передача, 166, 169
Угол	Функция
— падения, 405	— Лагранжа, 391
— поворота, 162	— в полярных координатах, 161
прецессии, 256	параметрически заданная, 155
Удар, 404, 409	
Ударный импульс, 404, 409, 413	Центр приведения, 123
Удерживающая связь, 296	Центральная винтовая ось, 127
Уравнение 200	Центробежный момент инерции, 134
 Лагранжа 1-го рода, 299 	Циклическая частота, 387
— Лагранжа 2-го рода, 336, 345, 353	Цилиндрический шарнир, 282
— вековое, 394	T
— винтовой оси, 267	
движения, 289	Частота
 дифференциальное колебаний, 	свободных колебаний, 394
387	собственных колебаний, 387
несвободного движения, 299	циклическая, 387
 трех угловых рывков, 174 	Число
 характеристическое, 400 	— зубьев, 247
— частот, 403	передаточное, 246
Уравнения	
— Эйлера	IIIar
динамические, 363	– кинематического винта, 267
кинематические, 259, 363,	— силового винта, 127
367, 372	Шестерня солнечная, 247
вращения системы, 311	Штейнер Якоб (Jakob Steiner), 373
— трех угловых	Effenne Fixoo (sakoo stemer), 373
рывков, 174	
скоростей, 172, 184, 216, 222	Эйлер, 162, 182, 256
ускорений, 173, 222	Эйлера углы, 259, 363, 364, 366
Ускорение	Энергия
Кориолиса, 161, 245	кинетическая, 320
 при плоском движении, 170 	потенциальная, 393
Условие	
начальное, 387, 394	95
– равновесия, 104	Яблонский А.А., 424
 реализуемости связи, 110 	
Устойчивое равновесие, 403	
Фаза, 387, 394	
Ферма, 89	
Формула	
— Грина, 133	
Гюйгенса-Штейнера, 313, 322,	
373	