

Механической системой называется любая совокупность материальных точек.

Внешними силами механической системы называются силы, с которыми действуют на точки системы тела и точки, не входящие в рассматриваемую систему.

Внутренними силами механической системы называют силы взаимодействия между точками рассматриваемой системы.

Внешнюю силу, приложенную к какой-либо точке системы обозначим $\bar{F}_k^{(e)}$, а внутреннюю — $\bar{F}_k^{(i)}$. Заметим, что внутренние и внешние силы могут включать в себя как активные силы, так и силы реакций связей.

Рассмотрим некоторые простейшие свойства внутренних сил, действующих на всю механическую систему в любом ее состоянии. Докажем, что главный вектор всех внутренних сил системы и главный момент этих сил относительно произвольной точки равны нулю при любом состоянии системы, т. е. при

293

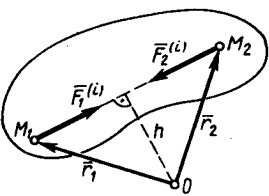


Рис. 38

ее равновесии и при произвольном движении.

Пусть система состоит из N точек, где N — любое конечное число (рис. 38). Условимся пределы у суммы не ставить, когда суммирование производится по всем N точкам системы. Если рассмотреть какие-либо две произвольные точки системы, например M_1 и M_2 , то для них $\bar{F}_1^{(i)} + \bar{F}_2^{(i)} = 0$, так как силы действия и противодействия всегда равны друг другу по модулю, противоположны по направлению и действуют вдоль одной прямой линии, соединяющей взаимодействующие точки. Главный вектор внутренних сил $\bar{R}^{(i)}$ состоит из векторной суммы таких сил действия и противодействия, так как вся система состоит из пар взаимодействующих точек. Следовательно,

$$\bar{R}^{(i)} = \sum \bar{F}_k^{(i)} = 0. \quad (1)$$

В проекциях на координатные оси

$$R_x^{(i)} = \sum F_{kx}^{(i)} = 0; \quad R_y^{(i)} = \sum F_{ky}^{(i)} = 0; \quad R_z^{(i)} = \sum F_{kz}^{(i)} = 0. \quad (1')$$

Внешние силы тоже являются силами взаимодействия, но для них силы действия приложены к точкам рассматриваемой системы, а силы противодействия приложены к телам и точкам, не входящим в эту систему.

Рассмотрим теперь сумму моментов сил $\bar{F}_1^{(i)}$ и $\bar{F}_2^{(i)}$ относительно точки O . Легко видеть, что

$$\bar{M}_O(\bar{F}_1^{(i)}) + \bar{M}_O(\bar{F}_2^{(i)}) = 0,$$

так как обе силы имеют одинаковые плечи и противоположные направления векторных моментов. Главный момент внутренних сил $\bar{L}_O^{(i)}$ относительно точки O состоит из векторной суммы таких выражений, равных нулю. Следовательно,

$$\bar{L}_O^{(i)} = \sum \bar{M}_O(\bar{F}_k^{(i)}) = \sum \bar{r}_k \times \bar{F}_k^{(i)} = 0 \quad (2)$$

и соответственно в проекциях на координатные оси

$$L_x^{(i)} = \sum M_x(\bar{F}_k^{(i)}) = 0; \quad L_y^{(i)} = \sum M_y(\bar{F}_k^{(i)}) = 0; \quad L_z^{(i)} = \sum M_z(\bar{F}_k^{(i)}) = 0. \quad (2')$$