

<i>Раздел III. Динамика</i>	235
<i>Глава 1. Основные положения динамики и уравнения движения точки</i>	235
§ 1. Введение	235
§ 2. Основные аксиомы классической механики	236
§ 3. Системы единиц	240
§ 4. Дифференциальные уравнения движения материальной точки	241
§ 5. Две основные задачи динамики точки	243
§ 6. Основные виды прямолинейного движения точки	247
§ 7. Криволинейное движение материальной точки	251
Движение точки по поверхности	255
Движение точки по гладкой кривой линии	256
§ 8. Движение несвободной материальной точки	257
<i>Глава 2. Относительное движение материальной точки</i>	260
§ 1. Дифференциальные уравнения относительного движения материальной точки	260
§ 2. Частные случаи	262
§ 3. Движение точки относительно Земли	264
§ 4. Невесомость	269
<i>Глава 3. Геометрия масс</i>	272
§ 1. Центр масс	272
§ 2. Моменты инерции	274
Моменты инерции относительно точки и оси	274
Моменты инерции относительно осей координат	275
§ 3. Теорема о моментах инерции относительно параллельных осей (теорема Штейнера)	276
§ 4. Моменты инерции простейших однородных тел	278
Однородный стержень	278
Прямоугольная пластина	279
Круглый диск	280
Круглый цилиндр	280
Шар	281
§ 5. Моменты инерции относительно осей, проходящих через заданную точку	282
§ 6. Эллипсоид инерции	284
§ 7. Свойства главных осей инерции	285
§ 8. Определение главных моментов инерции и направления главных осей	288
§ 9. Выражение компонентов тензора инерции через главные моменты инерции	290
<i>Глава 4. Общие теоремы динамики точки и системы</i>	293
§ 1. Простейшие свойства внутренних сил системы	293
§ 2. Дифференциальные уравнения движения системы	294
§ 3. Теоремы об изменении количества движения и о движении центра масс	296
Количество движения точки и системы	296
Вычисление количества движения системы	296
Элементарный и полный импульсы силы	297
Теорема об изменении количества движения точки	297
Теорема об изменении количества движения системы	298
Законы сохранения количества движения	300
Теорема о движении центра масс системы	302
Дифференциальные уравнения поступательного движения твердого тела	306
§ 4. Теорема об изменении кинетического момента	306
Кинетический момент точки и системы	306
Кинетический момент относительно оси вращения при вращательном движении твердого тела	308
Теорема об изменении кинетического момента точки	309
Теорема об изменении кинетического момента системы	310
Законы сохранения кинетических моментов	312
Дифференциальное уравнение вращения твердого тела вокруг неподвижной оси	314
Движение точки под действием центральной силы. Теорема площадей	315
Теорема об изменении кинетического момента системы в относительном движении по отношению к центру масс	318
Дифференциальные уравнения плоского движения твердого тела	320
Теорема Резаля	322
§ 5. Теорема об изменении кинетической энергии	323
Работа силы	323
Примеры вычисления работы силы	326
Кинетическая энергия	333
Теорема об изменении кинетической энергии точки	336
Теорема об изменении кинетической энергии системы	338
Теорема об изменении кинетической энергии в относительном движении	341
§ 6. Потенциальное силовое поле	343
Потенциальное силовое поле и силовая функция	343
Поверхности уровня. Силовые линии	346
Потенциальная энергия	347
Примеры вычисления силовых функций	348
Силовая функция и потенциальная энергия системы	350
§ 7. Закон сохранения механической энергии	351
Закон сохранения механической энергии точки	351
Закон сохранения механической энергии системы	351
<i>Глава 5. Принцип Даламбера. Динамические реакции при вращении тела вокруг неподвижной оси</i>	359
§ 1. Принцип Даламбера	359
Принцип Даламбера для материальной точки	359
Принцип Даламбера для системы материальных точек	362
Силы инерции твердого тела в частных случаях его движения	366
§ 2. Динамические реакции при вращении твердого тела вокруг неподвижной оси	370
Формулы для реакций	370
Статическая уравновешенность	375
Динамическая уравновешенность	376
<i>Глава 6. Аналитическая механика</i>	381
§ 1. Связи и их классификация	382
§ 2. Возможные перемещения	384
§ 3. Элементарная работа силы на возможном перемещении. Идеальные связи	385
§ 4. Принцип возможных перемещений	387
§ 5. Обобщенные координаты системы	391
§ 6. Обобщенные силы	394
§ 7. Условия равновесия системы	396
§ 8. Общее уравнение динамики	399
§ 9. Уравнения Лагранжа	407
§ 10. Канонические уравнения	416
<i>Глава 8. Динамика твердого тела с одной закрепленной точкой</i>	489
§ 1. Кинетический момент тела, вращающегося вокруг неподвижной точки	490
§ 2. Кинетическая энергия тела с одной закрепленной точкой	492
§ 3. Динамические уравнения Эйлера	495
§ 4. Кинематические уравнения Эйлера	496
§ 5. Задача о вращении твердого тела вокруг неподвижной точки. Случай интегрируемости	499
§ 6. Астатический гирокол	500
§ 7. Движение гирокола под действием силы тяжести	504
§ 8. Приближенная теория гирокола	510
Основные допущения приближенной теории	510
Особенности движения оси гирокола	511
Гироколический момент	513
Техническое применение гирокола	515
Прецессия тяжелого гирокола по приближенной теории	516
§ 9. Регулярная прецессия гирокола	518
Гироколический момент при регулярной прецессии	518
Регулярная прецессия по инерции	520
Регулярная прецессия тяжелого гирокола	520
§ 10. Устойчивость вращения твердого тела с одной закрепленной точкой вокруг главных осей инерции	521