

ZAGADNIENIA DO EGZAMINU Z FIZYKI W SEMESTRZE ZIMOWYM

1. Czym zajmuje się fizyka? Podstawowe składniki materii. Charakterystyka czterech fundamentalnych oddziaływań w przyrodzie. Prawo Coulomba i prawo powszechnego ciężenia. Rola teorii i eksperymentu w fizyce. Podać i omówić przykład prostego pomiaru w fizyce. Międzynarodowy układ jednostek SI – podstawowe wielkości fizyczne i ich jednostki. Praktyczna umiejętność tworzenia definicji jednostek pochodnych (1N, 1J, 1W, 1Wb). Znajomość przedrostków (np. giga, mega, nano, piko) i przykłady. Praktyczna umiejętność zamiany jednostek. Rząd wielkości; umiejętność szacowania wyniku na podstawie przykładu. Cyfry znaczące i cyfry po przecinku.
2. Rachunek wektorowy w fizyce. Cechy wektora – definicja kierunku, zwrotu i wartości wektora. Wersor – wektor jednostkowy. Podstawowe działania na wektorach. Praktyczna umiejętność dodawania i odejmowania wektorów (graficznie). Wektor przeciwny. Reguła równoległoboku. Praktyczna umiejętność znajdowania wypadkowego przemieszczenia i wypadkowej siły (później przyspieszenia). Rozkład wektora. Iloczyn wektora przez liczbę (definicja, konsekwencje, zastosowanie), iloczyn skalarny (definicja, konsekwencje, własności działania, zastosowanie), iloczyn wektorowy (definicja, konsekwencje, własności działania, zastosowanie). Przykłady tzw. algebry wektorów. Przykłady dowodzenia twierdzeń geometrycznych przy użyciu rachunku wektorowego. Wektor w kartezjańskim układzie współrzędnych. Praktyczna umiejętność znajdowania długości i kierunku wektora w układzie kartezjańskim, obliczania iloczynu skalarnego i wektorowego. Kiedy dwa wektory są równe? Zastosowanie rachunku wektorowego w fizyce. Podział wielkości fizycznych na wektorowe i skalarne. Definicje wielkości fizycznych jako przykładowych dla działań mnożenia: pędu (iloczyn wektora przez liczbę), pracy (iloczyn skalarny), momentu siły, momentu pędu, siły Lorentza (iloczyn wektorowy).
3. Mechanika, mechanika punktu materialnego, kinematyka (opis ruchu), dynamika (przyczyny ruchu). Ruch prostoliniowy. Definicje: położenia i przemieszczenia. Praktyczna umiejętność obliczania prędkości chwilowej i średniej, przyspieszenia chwilowego i średniego. Praktyczna umiejętność wykonywania wykresów. **Konieczna jest podstawowa umiejętność obliczania pochodnych funkcji i całkowania.** Graficzna interpretacja prędkości chwilowej i średniej. Graficzne wyznaczanie prędkości chwilowej i przyspieszenia chwilowego. Ruch ze stałym przyspieszeniem – równania ruchu. Całkowanie równań ruchu. Spadek swobodny i rzut pionowy.
4. Ruch krzywoliniowy. Wektor położenia, przemieszczenia, prędkość chwilowa i średnia jako wektory. Podstawowe wielkości opisujące ruch punktu materialnego (ich definicje, znaczenie, jednostki, czy są to wielkości skalarne czy wektorowe, rysunki). Różnice pomiędzy torem, położeniem, przemieszczeniem, drogą. Wyjaśnienie dlaczego w ruchu krzywoliniowym zawsze występuje przyspieszenie. Definicja i znaczenie przyspieszenia normalnego i stycznego. Definicja promienia krzywizny. Przykłady ruchów krzywoliniowych: szczegółowa analiza ruchu po okręgu i rzutu ukośnego (rzut poziomy jako przypadek rzutu ukośnego). Graficzne znajdowanie przyspieszenia w ruchu jednostajnym po okręgu. Wykazać, że w ruchu niejednostajnym oprócz przyspieszenia normalnego występuje również przyspieszenie styczne. Definicje prędkości kątowej i przyspieszenia kątowego. Związek pomiędzy prędkością liniową i kątową. Przyspieszenie dośrodkowe. Praktyczna umiejętność znajdowania równań ruchu i toru punktu materialnego. Praktyczna umiejętność znajdowania prędkości i przyspieszenia oraz jego składowych

5. Zasady dynamiki dla punktu materialnego. Zasady dynamiki Newtona, zasada bezwładności, inercjalny i nieinercjalny układ odniesienia, równanie ruchu – jego konstrukcja, przykłady i rozwiązanie, uogólniona zasada dynamiki, zasady dynamiki w nieinercjalnych układach odniesienia, siły pozorne (siły bezwładności), przykłady: ciężar pozorny w windzie, rotor, czy Ziemia jest układem inercjalnym i dlaczego, siła odśrodkowa, siła Coriolisa. Założenia mechaniki klasycznej, transformacja Galileusza (wyprowadzenie, konsekwencje), składanie prędkości – przykłady, niezmienniczość Galileusza, stosowalność transformacji Galileusza, transformacja Lorentza, wyprowadzenie, postulaty i konsekwencje (jednoczesność zdarzeń, skrócenie długości, dylatacja czasu, dodawanie prędkości)
6. Ruch i siła. Siła naprężenia, siły oporu przy przepływie turbulentnym i laminarnym, prędkość graniczna, lepkość, siła Stokesa, siła wyporu (prawo Archimedesesa), właściwości siły tarcia, tarcie statyczne i kinetyczne. Siła ciężkości, pole grawitacyjne (przypadki: pola jednorodnego i pola o symetrii sferycznej), definicja wektora natężenia pola grawitacyjnego, od czego zależy natężenie pola grawitacyjnego, porównanie pomiędzy wektorem przyspieszenia grawitacyjnego i wektorem natężenia pola grawitacyjnego, ruch ciała w polu grawitacyjnym, rzut ukośny (rzut poziomy), praktyczna umiejętność znajdowania równań ruchu, formułowania warunków początkowych, znajdowania równań toru; zasięg rzutu, maksymalna wysokość na jaką wznosi się ciało, zastosowanie zasady zachowania energii mechanicznej; wpływ oporu na tor rzutu ukośnego
7. Siła i energia. Energia kinetyczna, związek energii kinetycznej z pracą. Definicja pracy – praca siły zależnej od położenia. Definicja mocy chwilowej i średniej. Obliczanie pracy wykonanej nad cząstką swobodną, praca siły harmonicznej. Siła zachowawcza, przykłady sił i pól zachowawczych, definicja energii potencjalnej. Siła centralna – definicja i konsekwencje. Jak obliczać energię potencjalną? Praktyczna umiejętność obliczania pracy po dowolnej drodze (całka krzywoliniowa). Praktyczna umiejętność sprawdzania czy dane pole jest polem zachowawczym. Związek pomiędzy siłą a energią potencjalną. Operator ∇ , gradient w kartezjańskim układzie odniesienia. Praktyczna umiejętność znajdowania siły (obliczania gradientu) przy danej energii potencjalnej. Równowaga: trwała, nietrwała i obojętna. Praktyczna umiejętność znajdowania położenia równowagi. Związek pracy i energii mechanicznej. Zasada zachowania energii mechanicznej. Znajdowanie równania ruchu oscylatora harmonicznego z zasady zachowania energii mechanicznej. Analiza zmian energii mechanicznej w układzie wahadło – Ziemia. Inne niż mechaniczna formy energii. Zasada zachowania energii – masy. Praktyczna umiejętność korzystania z zasady zachowania energii.
8. Układ punktów materialnych. Pojęcie środka masy, definicja wektora położenia środka masy, praktyczna umiejętność znajdowania położenia środka masy. Dyskretny i ciągły rozkład masy; gęstość objętościowa, powierzchniowa, liniowa. Ruch środka masy, prędkość środka masy, pęd środka masy. Druga zasada dynamiki dla układu punktów materialnych, pęd układu cząstek materialnych. Zasada zachowania pędu. Praktyczna umiejętność korzystania z zasady zachowania pędu. Zderzenia: sprężyste i niesprężyste w jednym i dwóch wymiarach – zasady zachowania, wyprowadzenie wzorów na prędkość cząstek po zderzeniu.
9. Kinematyka i dynamika ruchu obrotowego bryły sztywnej. Moment pędu dla ruchu pod wpływem siły centralnej. Moment pędu bryły sztywnej – definicja. Związek pomiędzy momentem pędu i wektorem prędkości kątowej. Tensor momentu bezwładności – definicja i interpretacja. Praktyczna umiejętność znajdowania tensora momentu bezwładności dla dyskretnych i ciągłych rozkładów masy. Przykłady:

powłoka kulista, kula, pręt, dysk, prostokąt, walec (dla ambitnych). Twierdzenie Steinera wraz z założeniami. Energia kinetyczna bryły sztywnej. Toczenie bez poślizgu – opis ruchu i przyczyny. Praktyczna umiejętność obliczania całkowitej energii kinetycznej i zasad dynamiki z zastosowaniem do toczenia bez poślizgu. Równania Eulera. Precesja swobodna na przykładzie kuli. Zasada zachowania momentu pędu.

10. Oscylator harmoniczny. Własności sprężyste ciał stałych. Odkształcenie i naprężenie. Rodzaje odkształceń. Prawo Hooke'a. Definicja siły harmonicznej. Ogólne, różniczkowe równanie oscylatora harmonicznego – wyprowadzenie z zasad dynamiki, częstość drgań. Od czego zależy częstość drgań? Rozwiązanie równania prostego oscylatora harmonicznego. Wielkości charakterystyczne występujące w rozwiązaniu oscylatora harmonicznego i związki między nimi: amplituda, częstość, częstotliwość, okres drgań, faza, faza początkowa. Prędkość i przyspieszenie w ruchu harmonicznym. Energia w ruchu harmonicznym. Praktyczna umiejętność analizy zależności wielkości opisujących oscylator harmoniczny od czasu i położenia. Przykłady oscylatorów harmonicznych i konstrukcja równań ruchu (od czego zależy częstość, do czego służy wahadło?): wahadło torsyjne, wahadło matematyczne i wahadło fizyczne (zredukowana długość wahadła, środek wahań). Oscylator harmoniczny tłumiony (równanie ogólne, rozwiązanie periodyczne i parametry charakteryzujące tłumienie: współczynnik tłumienia, czas relaksacji). Od czego zależy amplituda i częstość oscylatora tłumionego? Logarytmiczny dekrement tłumienia. Przypadek krytyczny i przypadek dużego tłumienia (drżania aperiodyczne). Straty mocy a współczynnik dobroci. Ogólne równanie różniczkowe oscylatora tłumionego z wymuszeniem. Analiza częstości, amplitudy i fazy dla oscylatora z wymuszeniem. Dwa rodzaje rezonansu – praktyczna umiejętność znajdowania maksimum amplitudy wychylenia z położenia równowagi i maksimum amplitudy prędkości. Dwa rodzaje warunków rezonansowych. Umiejętność rysowania i analizy krzywych rezonansowych. Analogia do obwodów RLC. Składanie drgań harmonicznych: w tym samym kierunku (interferencja, dudnienia) i we wzajemnie prostopadłych kierunkach (krzywe Lissajous). Praktyczna umiejętność znajdowania wyniku złożenia dowolnych drgań harmonicznych.

Uwaga: Proszę nie zapomnieć o zadanych w ramach wykładu zadaniach i pytaniach oraz testach!!!! Materiał w nich zawarty obowiązuje również przy egzaminie.