

$$dt = -\frac{SdH}{\mu s\sqrt{2gH}}$$

Повний час випорожнення резервуару визначають у результаті інтегрування рівняння:

$$\int_0^t dt = -\int_{H_H}^0 \frac{SdH}{\mu s\sqrt{2gH}}$$

Змінюючи межі інтегрування у правій частині, беручи коефіцієнт витрати  $\mu = const$  і виносячи постійні за знак інтеграла, матимемо:

$$t = \frac{S}{\mu s\sqrt{2g}} \int_0^{H_H} \frac{dH}{\sqrt{H}}$$

Після інтегрування отримаємо вираз:

$$t = \frac{2S\sqrt{H_H}}{\mu s\sqrt{2g}}$$

Цю формулу також можна застосовувати у випадку витікання рідини з отвору в бічній стінці резервуару. При цьому тиск  $H_H$  (висоту стовпа рідини) відліковують від центра отвору.

**Висновки.** Таким чином, у результаті проведеної роботи було: зроблено аналіз прикладів застосування методів інтегрального і диференціального числення до вирішення технічних завдань; наведено приклади розв'язання задач щодо застосування методів інтегрального і диференціального числень у гідравліці.

## ЗАСТОСУВАННЯ ВЛАСТИВОСТЕЙ ПОВЕРХОНЬ ДРУГОГО ПОРЯДКУ В АРХІТЕКТУРНИХ СПОРУДЖЕННЯХ

*Сидоренко А.С.*

*Науковий керівник – Кузнецова Г.А., ст. викладач*

Метою дослідження є висвітлення застосування властивостей поверхонь другого порядку в архітектурних спорудженнях.

Тісний зв'язок між архітектурою і математикою відомий здавна. Сучасний архітектор повинен володіти хорошими знаннями аналітичної геометрії і математичного аналізу.

У сучасній архітектурі використовуються поверхні, що імітують природні форми. При цьому перед архітектором ставиться завдання натягування оболонки на плоский або просторовий криволінійний контур, утворений, наприклад, сегментами кінцевих перетинів. В цьому випадку поверхня оболонки може бути побудована за допомогою кривих другого порядку і лінійчатих напрямних поверхонь.

Розглянемо, які типи поверхонь, і в яких спорудах застосовуються.

У місті Вольфсбург, Німеччина, розташований комплекс під назвою Autostadt. На його території розташувалися різні об'єкти, пов'язані з концерном Volkswagen. У 2012 році тут з'явився новий павільйон, присвячений автомобільному бренду Porsche (рис. 1).



Рисунок 1 – Виставковий павільйон Porsche

В основу унікальної будівлі лягли вигнуті лінії. Створюється враження, що нерухома будівля рухається: то сповільнюється, то набирає уявну швидкість.

Зі своєю дугоподібною конструкцією даху, яка відливає матовим блиском і нагадує силует автомобіля Porsche, виставковий павільйон справляє на оточуючих незабутнє враження. Архітектори обрали для свого спорудження монококову схему (від франц. Monocoque: «єдина оболонка») і принцип «Несучої конструкції з активними поверхнями». В основі конструкції – еліпсоїд.

Приклади будівель і споруд, в основі яких також лежить еліпсоїд, наведені нижче на рисунках 2, 3. Нова штаб-квартира Фонду Жерома Сейду-Пате несподівана для погляду, що представляє собою вигнутий повітряний обсяг, який ширяє в середині споруди і підтримується лише кількома підпорами.



Рису-  
Фонд Пате.



нок 2 –  
Франція.

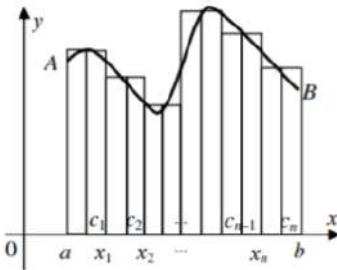
Рисунок 3 – Багатофункціональна будівля Showroom для компанії Tema Istanbul.

Вивчивши поверхні, їх види, властивості і можливості застосування в будівництві та архітектурі, ми прийшли до висновку про те, що знання, отримані майбутніми інженерами при вивченні математичних дисциплін дуже важливі. оскільки саме точний розрахунок і уява у сукупності здатні створити такі прекрасні твори мистецтва, які оточують нас.

### ЗАДАЧІ, ЩО ПРИВОДЯТЬ ДО ПОНЯТТЯ ВИЗНАЧЕНОГО ІНТЕГРАЛУ

**Кузнєцова Д.О.**

*Науковий керівник – Довгаль О.П., асистент*



Нехай на сегменті  $[a; b]$  задана неперервна невід’ємна функція  $y = f(x)$ . Криволінійною трапецією називається фігура, яка утворена відрізком  $[a; b]$  осі  $OX$ , прямими, що задані рівняннями  $x = a$  та  $x = b$  і графіком функції  $y = f(x)$  (рис. 1).

Знайдемо площу криволінійної трапеції  $aABb$ . Площа такої фігури не може бути знайдена за допомогою відомих з елементарної геометрії знань. Отже, будемо шукати інший спосіб.

Відрізок  $[a; b]$  розіб’ємо на  $n$  часткових сегментів за допомогою точок розподілу:  $a = x_0 < x_1 < x_2 < \dots < x_{n-1} < x_n = b$ . Довжини часткових сегментів будемо позначати так:  $\Delta x_1 = x_1 - x_0$ ;  $\Delta x_2 = x_2 - x_1$ ;  $\dots$ ;  $\Delta x_n = x_n - x_{n-1}$ . Через точки розподілу проведемо вертикальні прямі, внаслідок чого уся кри-