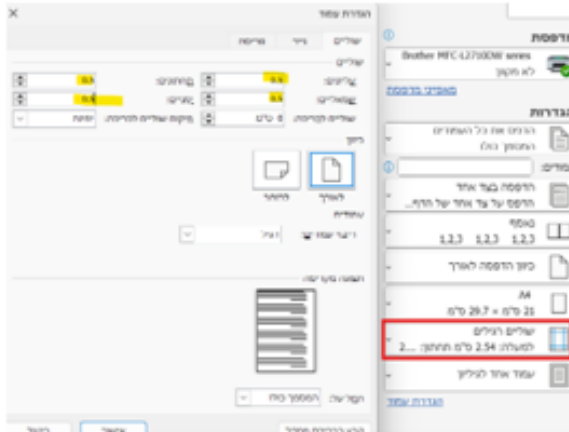


הוראות לדף הנוסחאות

הוראות הדפסה!

את הדף יש להדפיס עם שוליים מותאמות
אישית ברוחב 0.5 בכל צד.

ב WORD, יש לבחור בלשונית הדפסה את חלון השולים, לבחור שולים מותאמים אישית ולשנות ל 0.5 בכל הכיוונים



עריכה:

בדף הכנסנו כמה שיותר הסברים, נוסחאות ותמונות. אם מספר העמודים חורג ממספר העמודים המותר בבחינה ניתן לערוך את קובץ ה WORD ולהוריד הסברים מורחבים, תמונות או נוסחאות טריוויאליות. ניתן גם כמובן להוסיף הסברים שלכם או נוסחאות.

בכל מקרה מומלץ מאוד לעבור על הדף לפני המבחן!! הוא גם סיכום של החומר.

אין להוריד את הסמל של GOOL או כל סימן מסחרי אחר!!

מבנה הדף:

הדף בנוי משלושה טורים.

ההתחלה היא בפינה הימנית העליונה.

בסוף הטור הראשון עוברים לטור השני באות
עמוד (ולא לעמוד הבא). בסוף הטור האחרון
עוברים לטור הראשון (הימני) בעמוד הבא.

ניתן לשנות את כיוון הפריסה לרוחב, זה יוצר מראה יותר מרווח על חשבון מספר עמודים.



כל הזכויות שמורות למני גבאי ולאטר GOOL

הדף מיועד לכל שימוש שאינו מסחרי ובפרט לשימוש מרצים, מורים, סטודנטים ותלמידים בקורסים שונים, ניתן לערוך את הדף אך יש להשאיר סימונים של אתר גול.

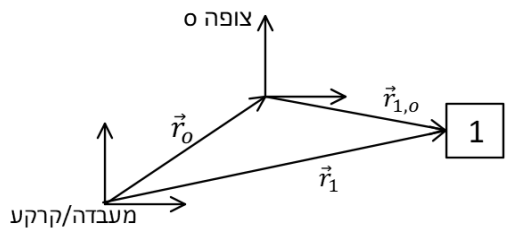
שווה להעתק, כאשר שטח מתח לציר הזמן מחושב כשלילי (אם מחשבים אותו כחיובי אז מקבלים את הדרך).
 - השטח מתחת לגרף של התאוצה כתלות בזמן שווה לשינוי המהירות (שטח מתחת לציר הזמן מחושב כשלילי).

תנועה במרחב (דו ותלת מימד):

GOOL
 $\vec{r} = x\hat{x} + y\hat{y} + z\hat{z}$: וקטור המיקום
 $\Delta\vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$: וקטור ההעתק
 $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$: וקטור המהירות הממוצעת (velocity)
 $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$: וקטור המהירות הרגעית (velocity)
 - וקטור המהירות הרגעית תמיד בכיוון משיק למסלול
 $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$: וקטור התאוצה הממוצעת
 $\vec{a}(t) = \frac{d\vec{v}}{dt}$: וקטור התאוצה הרגעית
 גודל המהירות (Speed): $|\vec{v}| = \frac{ds}{dt}$, כאשר S זה הדרך.

תנועה יחסית (טרנס' גליליי)

GOOL
 המיקום, המהירות והתאוצה של גוף 1 ביחס לגוף 2:
 $\vec{r}_{1,2} = \vec{r}_1 - \vec{r}_2$; $\vec{v}_{1,2} = \vec{v}_1 - \vec{v}_2$; $\vec{a}_{1,2} = \vec{a}_1 - \vec{a}_2$
 הנוסחה וקטורית אבל אפשר להשתמש בכל ציר בנפרד.
 שיטה שנה - שימוש בתרשים וקטורים:
 1. נצייר ראשית ונשרטט את הוקטורים $\vec{r}_1$ ו- $\vec{r}_0$ יוצאים מהראשית לפי האינפורמציה הנתונה בתרגיל (הגודל והכיוון שלהם).
 2. נצייר ראשית צירים של הצופה בקצה הוקטור $\vec{r}_0$.
 3. נשרטט את הוקטור $\vec{r}_{1,0}$ מהראשית של הצופה לפי הנתונים בתרגיל וכך שראש שלו נפגש עם הראש של הוקטור $\vec{r}_1$.
 4. נעשה טריגו ונמצא את נתוני הוקטורים החסרים.



משפט הקוסינוס (לכל סוגי המשולשים):

$$c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos(\gamma)$$

γ - הזווית מול הצלע c (יכולה להיות כל צלע במשולש).
 משפט הסינוסים (לכל סוגי המשולשים):

$$\frac{a}{\sin \alpha} = \frac{b}{\sin \beta} = \frac{c}{\sin \gamma}$$

γ הזווית מול הצלע c , β הזווית מול b , α הזווית מול a

קפיצים

GOOL
 חוק הוק - הכוח של קפיץ: $F = -k(x - x_0)$
 כאשר x הוא מיקום הגוף ו- x_0 המיקום שבו הקפיץ רפוי.

חיבור במקביל	חיבור בטור
$k_{eff} = k_1 + k_2$	$\frac{1}{k_{eff}} = \frac{1}{k_1} + \frac{1}{k_2}$

כוח ציפה: פועל על גוף בנוזל. כיוונו הפוך לכוח הכובד.

$$F_b = \rho_l V g$$

כאשר ρ_l היא צפיפות הנוזל ו- V הוא נפח הגוף.

כוח גרר וכוח ציפה

GOOL
 כוח גרר הוא כוח מהצורה:

$$\vec{F} = -k\vec{v}$$

כאשר $\vec{v}$ היא מהירות הגוף ו- k הוא קבוע כלשהו.

משוואת תנועה - משוואה הכוללת את x , v ו- a . בדרכ

מגיעים אליה ממשוואות הכוחות.

מהירות סופית - המהירות הקבועה שהגוף מגיע אליה

לאחר זמן רב. (תאוצה שווה לאפס)

כוח סטוקס - כוח גרר שפועל על **גוף** בתוך נוזל:

$$\vec{F}_v = -6\pi\eta R \vec{v}$$

η - צמיגות הנוזל, R - רדיוס הכדור

תנועה מעגלית (ברדיוס קבוע)

GOOL
 הדרך בתנועה מעגלית:

- הדרך בתנועה מעגלית היא אורך הקשת שעבר הגוף

במעגל. $\Delta\theta$ היא שינוי הזווית או הזווית שמול הקשת ויש

להציב אותה ברדיאנים!

$$v(t) = \frac{ds}{dt}$$

גודל המהירות הקווית הרגעית (speed):

$$\omega = \frac{d\theta}{dt} = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$$

מהירות זוויתית: f - התדירות, T - זמן המחזור והם מוגדרים רק בתנועה מעגלית קצובה (גודל המהירות קבוע)

$$\vec{A} \cdot (\vec{B} + \vec{C}) = \vec{A} \cdot \vec{B} + \vec{A} \cdot \vec{C}$$

$$(\vec{A} + \vec{B})^2 = |\vec{A}|^2 + 2\vec{A} \cdot \vec{B} + |\vec{B}|^2$$

$$\cos \alpha = \frac{A_x B_x + A_y B_y}{|\vec{A}| \cdot |\vec{B}|} = \frac{\vec{A} \cdot \vec{B}}{|\vec{A}| \cdot |\vec{B}|}$$

$$\hat{A} = \frac{\vec{A}}{|\vec{A}|}$$

זווית בין שני וקטורים:

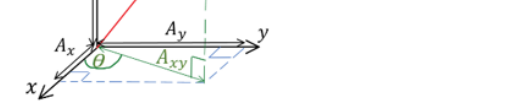
וקטור יחידה:

וקטור בשלושה מימדים:

$$0 \leq \varphi \leq \pi$$

$$0 \leq \theta \leq 2\pi$$

$$\tan \theta = \frac{A_y}{A_x}$$



$$\sqrt{A_x^2 + A_y^2 + A_z^2}; \cos \varphi = \frac{A_z}{|\vec{A}|} = \frac{A_z}{\sqrt{A_x^2 + A_y^2 + A_z^2}}$$

- פירוק לרכיבים:

$$A_{xy} = ; A_z = |\vec{A}| \cos \varphi$$

$$|\vec{A}| \sin \varphi$$

$$A_x = |\vec{A}| \sin \varphi \cos \theta; A_y = |\vec{A}| \sin \varphi \sin \theta$$

מכפלה וקטורית:

- דרך 1 לעשות את המכפלה עם דטרמיננטה:

$$\vec{A} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix}$$

- דרך 2 לפי גודל וכיוון בנפרד:

$$|\vec{A} \times \vec{B}| = |\vec{A}| |\vec{B}| \sin \alpha$$

גודל המכפלה הוא:

וכיוון לפי כלל יד ימין:



- שימו לב שאתם עם יד ימין!!

- בתמונה השמאלית, קודם לעשות אקדח ואחר"כ לפתוח את האמה!

גרדיאנט בקרטזיות:

$$\vec{\nabla} f = \frac{\partial f}{\partial x} \hat{x} + \frac{\partial f}{\partial y} \hat{y} + \frac{\partial f}{\partial z} \hat{z}$$

גרדיאנט בגליליות:

$$\vec{\nabla} f = \frac{\partial f}{\partial r} \hat{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial \theta} \hat{\theta} + \frac{\partial f}{\partial z} \hat{z}$$

בכדוריות (*):

$$\vec{\nabla} f = \frac{\partial f}{\partial r} \hat{r} + \frac{1}{r \sin \varphi} \cdot \frac{\partial f}{\partial \theta} \hat{\theta} + \frac{1}{r \sin \varphi} \frac{\partial f}{\partial \varphi} \hat{\varphi}$$

רטור (Rot/Curl) בקרטזיות:

$$\vec{\nabla} \times \vec{F} = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ F_x & F_y & F_z \end{vmatrix} = \left(\frac{\partial F_z}{\partial y} - \frac{\partial F_y}{\partial z} \right) \hat{x} - \left(\frac{\partial F_z}{\partial x} - \frac{\partial F_x}{\partial z} \right) \hat{y} + \left(\frac{\partial F_y}{\partial x} - \frac{\partial F_x}{\partial y} \right) \hat{z}$$

בגליליות:

$$\vec{\nabla} \times \vec{F} = \left(\frac{1}{r} \frac{\partial F_z}{\partial \theta} - \frac{\partial F_\theta}{\partial z} \right) \hat{r} + \left(\frac{\partial F_r}{\partial z} - \frac{\partial F_z}{\partial r} \right) \hat{\theta} + \frac{1}{r} \left(\frac{\partial(r F_\theta)}{\partial r} - \frac{\partial F_r}{\partial \theta} \right) \hat{z}$$

בכדוריות (*):

$$\vec{\nabla} \times \vec{F} = \frac{1}{r \sin \varphi} \left(\frac{\partial}{\partial \varphi} (F_\theta \sin \varphi) - \frac{\partial F_\varphi}{\partial \theta} \right) \hat{r} + \left(\frac{\partial F_r}{\partial z} - \frac{\partial F_z}{\partial r} \right) \hat{\theta} + \frac{1}{r} \left(\frac{\partial}{\partial r} (r F_\theta) - \frac{\partial F_r}{\partial \theta} \right) \hat{z}$$

(*) שימו לב שהזווית φ עם ציר z-הזווית θ עם ציר x

תנועה בקו ישר (מימד אחד)

GOOL
 מהירות רגעית:

$$v(t) = \frac{dx}{dt} = \dot{x}$$

מהירות ממוצעת:

$$\bar{v} = \frac{\Delta x}{\Delta t} = \frac{x_f - x_i}{t_f - t_i}$$

תאוצה רגעית:

$$a(t) = \frac{dv}{dt} = \dot{v} = \frac{d^2 x}{dt^2} = \ddot{x}$$

תאוצה ממוצעת:

$$\bar{a} = \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{v_f - v_i}{t_f - t_i}$$

קשרים הפוכים:

$$x(t) = \int v(t) dt$$

$$v(t) = \int a(t) dt$$

- את האינטגרל אפשר לעשות לא מסוים (בלי גבולות) ואז

צריך להוסיף קבוע או מסוים (עם גבולות).

מיקום ומהירות כתלות בזמן בתאוצה קבועה בלבד:

$$x(t) = x_0 + v_0 \cdot t + \frac{1}{2} a t^2; v(t) = v_0 + a t$$

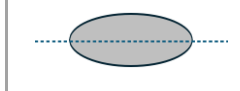
שטחים מתחת לגרף הפונקציה (גם בתאוצה משתנה):

- השטח מתחת לגרף הפונקציה של המהירות כתלות בזמן

מבוא מתמטי

GOOL

ניצב שמול יתר: $\sin \alpha = \frac{a}{c}$
 ניצב ליד יתר: $\cos \alpha = \frac{b}{c}$
 ניצב שמול ליד ניצב: $\tan \alpha = \frac{a}{b}$
 ניצב ליד: $\cot \alpha = \frac{b}{a}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cos \alpha} = \frac{c}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\tan \alpha} = \frac{b}{a}$
 ניצב ליד: $\frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}$
 ניצב שמול: $\frac{1}{\sin \alpha} = \frac{c}{$

	דיסקה במרכז מסה סביב ציר x -במישור הדיסקה
	$I_{c.m.} = \frac{1}{4} mR^2$
	מוט במרכז המסה
	$I_{c.m.} = \frac{1}{12} mL^2$
	מוט בקצה
	$I = \frac{1}{3} mL^2$
	כדור מלא במרכז מסה
	$I_{c.m.} = \frac{2}{5} mR^2$
	תיבה או לוח במרכז מסה
	$I_{c.m.} = \frac{m(a^2 + b^2)}{12}$

נוסחה המקשרת בין צירים שונים:
 $I_z = I_x + I_y$
 אם $I_x = I_y$ (בדרך"כ מסימטריה) אז $I_z = 2I_x$
מבנה הגוף סימטרי לאורך ציר Z: מומנט ההתמד של הגוף סביב ציר Z יהיה כמו של גוף משטחי במישור xy. לדוגמה מומנט ההתמד של גליל יהיה כמו של דיסקה ומומנט ההתמד של קוביה יהיה כמו של מלבן שהוא בסיס הקוביה.

חישוב עם אינטגרל, עבור גוף קשיח:
 $I = \int r^2 dm$
 כאשר r הוא המרחק של כל גוף מציר הסיבוב (ולא מהראשית). אם ציר הסיבוב הוא ציר z: $r^2 = x^2 + y^2$

מומנט כוח
 $\vec{\tau} = \vec{r} \times \vec{F}$
 כאשר $\vec{r}$ הוא וקטור שיוצא מהציר ועד לנקודה שבה פועל הכוח (ניתן לחשב את המכפלה באמצעות דטרמיננטה או באמצעות גודל וכיוון)

גודל המומנט:
 $|\vec{\tau}| = |\vec{r}| |\vec{F}| \sin \alpha = |\vec{F}| r_{\perp}$
 כאשר $r_{\perp}$ הוא הרכיב של $\vec{r}$ המאונך לכוח כיוון לפי כלל יד ימין או כלל הבורג.

תנע זוויתי (תנ"ז)
 $\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p}$
 תנ"ז - הוא וקטור המיקום של הגוף, $\vec{p}$ - התנע הקווי עבור גוף הנע בקו ישר ניתן לחשב את התנ"ז לפי:

$|\vec{L}| = mvd$
 כאשר d זה המרחק האפקטיבי.
 v - המהירות.
הקשר בין תנ"ז

$\sum \vec{\tau} = \frac{d\vec{L}}{dt}$
 למומנט כוח:
חוק שימור התנע הזוויתי:
 אם $\sum \vec{\tau}_{ext} = 0$ אז התנע הזוויתי נשמר

תנ"ז של תנועה משולבת, מערכת גופים שמסתובבים סביב מרכז מסה שנוע:
 $\vec{L} = \vec{r}_{c.m.} \times \vec{p}_{c.m.} + \vec{L}_{c.m.}$
 כאשר $\vec{r}_{c.m.} \times \vec{p}_{c.m.}$ זה התנע הזוויתי של מרכז המסה כאילו הוא גוף נקודתי שהמסה שלו היא מסת כל המערכת ו- $\vec{L}_{c.m.}$ התנע הזוויתי ביחס למערכת מרכז המסה, כלומר סך התנ"ז של הגופים במערכת ביחס לצופה הנע בנקודת מרכז המסה.

פרצסיה (נקיפה):
 לתנע הזוויתי יש רכיב במישור xy שמסתובב סביב ציר z. נגזרת בזמן של הרכיב הזה נותנת לנו את מומנט הכוח שפועל על המערכת.

גוף קשיח
 אם גוף קשיח מסתובב סביב ציר סיבוב כל נקודות על הגוף מבצעות תנועה מעגלית באותה מהירות הזוויתית (אך לא באותה מהירות קווית)

תנע קווי של גוף קשיח:
 $\vec{p} = M \vec{v}_{c.m.}$
תנ"ז:
 גוף הנע בקו ישר (ללא סיבוב פנימי, כלומר לכל החלקים בגוף אותה מהירות קווית): $\vec{L} = \vec{r}_{c.m.} \times \vec{p}_{c.m.}$

תנ"ז גוף קשיח המסתובב סביב ציר קבוע: $\vec{L} = I \vec{\omega}$
 כאשר I מומנט ההתמד ביחס לציר

התנגשות אלסטית: יש גם שימור אנרגיה ונוספי למשוואות התנע את המשוואה: $m_1 u_1^2 + m_2 u_2^2 = m_1 v_1^2 + m_2 v_2^2$
 אם ההתנגשות חזיתית (במיד אחד) אז במקום המשוואה של האנרגיה נרשום:
 $m_1 u_1 + m_2 u_2 = m_1 v_1 + m_2 v_2$
שוות ואחד הגופים במנוחה לפני ההתנגשות: הזווית בין המהירויות אחרי ההתנגשות תהיה 90 מעלות.
התנגשות פלסטית (שני הגופים נעים יחדיו לאחר ההתנגשות):
 $m_1 v_1 + m_2 v_2 = (m_1 + m_2) u$
 בהתנגשות פלסטית לא יכול להיות שימור אנרגיה. התנגשויות שהן לא פלסטיות ולא אלסטיות: אין שימור אנרגיה והגופים לא נעים יחדיו. יהיה רק שימור תנע.
התנגשויות קצרות: ברוב ההתנגשויות הזמן של ההתנגשות מאוד קצר ולכן ניתן להזניח את ההשפעה (המתקף) של כוחות קבועים כמו הכובד.

מקדם תקומה:
 $e = \frac{u_2 - u_1}{v_1 - v_2}$
 בין 0 ל 1, ככל שיותר גבוה יותר אנרגיה נשמרת אך לא ניתן לדעת כמה. שווה 1 באלסטית ו- 0 בפלסטית.
התנגשויות ללא שימור תנע: אם בפגיעה הנורמל גדול מאוד אז לא נזינה אותו ונחשב את המתקף שלו והשינוי בתנע של המערכת כתוצאה מכך. בנוסף גם החיכוך הקינטי יכול להיות מאוד גדול בעקבות הנורמל ונחשב גם בו.

מסה משתנה
 $\vec{F} = m \vec{a}$
 הנוסחה $\vec{F} = m \vec{a}$ לא נכונה עבור גוף שהמסה שלו משתנה. נעבור לניסוח הכללי יותר של חוק שני: $\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt}$
נוסחה כללית לתנועה גופים שפולטים מסה:

$\sum \vec{F}_{ext} = M(t) \frac{d\vec{v}}{dt} + \vec{v}_{rel} \frac{dm}{dt}$
 כאשר $\frac{dm}{dt}$ הוא קצב הפליטה (חיובי כאשר חומר יוצא מהגוף ושלילי אם חומר נכנס לגוף).
 $\vec{v}_{rel}$ - מהירות החומר שנפלט ביחס לגוף (אם החומר נפלט אחורה אז היא צריכה להיות שלילית)
 ext - הכוונה לסכום הכוחות החיצוניים

מרכז מסה
מיקום מרכז המסה:
 $\vec{r}_{c.m.} = \frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2}{m_1 + m_2}$
 ניתן לרשום אותה לכל רכיב בנפרד, לדוגמה לרכיב x:
 $x_{c.m.} = \frac{m_1 x_1 + m_2 x_2}{m_1 + m_2}$

מהירות מרכז המסה:
 $\vec{v}_{c.m.} = \frac{m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2}{m_1 + m_2}$
תאוצת מרכז המסה:
 $\vec{a}_{c.m.} = \frac{m_1 \vec{a}_1 + m_2 \vec{a}_2}{m_1 + m_2}$

עבור יותר משני גופים הנוסחאות במתאמה. **מספר גופים קשיחים (לא נקודתיים):** עושים מרכז מסה בין מרכזי המסה.
גוף עם חור: נעשה מרכז מסה של הגוף המלא עם מרכז מסה של החור כאשר המסה של החור שלילית.
תאוצת מרכז המסה תלויה רק בכוחות החיצוניים:

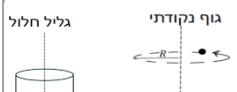
$\sum \vec{F}_{ext} = m \vec{a}_{c.m.}$
 אם אין כוחות חיצוניים (ומרכז המסה במנוחה בהתחלה) אז מיקום מרכז המסה נשמר. ניתן לעשות "שימור מרכז מסה" לחשב אותו בהתחלה ובסוף ולהשוות.
 בשביל למצוא מרכז מסה של גוף גדול נשתמש באינטגרל:

$x_{c.m.} = \int x dm$
 כ"ל לגבי y ו- z, לחישוב dm הסתכלו במבוא המתמטי.

מומנט התמד
 אם גוף קשיח מסתובב סביב ציר סיבוב כל הנקודות על הגוף מבצעות תנועה מעגלית באותה מהירות הזוויתית (אך לא באותה מהירות קווית)

מומנט התמד של מערכת גופים נקודתיים:
 $I = \sum m_i r_i^2$
משפט שטיינר:
 $I' = I_{c.m.} + m d^2$
 כאשר d הוא המרחק בין הצירים ו m היא המסה הכוללת של הגוף. הערה: משפט שטיינר פועל רק לצירים מקבילים, ורק כאשר אחד הצירים עובר במרכז המסה. אדטיביות: ניתן לסכום את המומנט התמד של כל חלק וחלק בגוף על מנת לקבל את המומנט הכולל.

$I_T = I_1 + I_2$
 גוף נקודתי סביב ציר כלשהו:

	גוף נקודתי סביב ציר כלשהו: $I = mR^2$
	טבעת וגליל חלול סביב הציר המרכזי: $I_{c.m.} = mR^2$
	דיסקה/גליל מלא במרכז מסה סביב ציר z-אנך לדיסקה: $I_{c.m.} = \frac{1}{2} mR^2$

קשר בין המהירות הקווית לזוויתית:
 $v = \omega R$
תאוצה רדיאלית (למרכז המעגל):
 $a_r = \frac{v^2}{R} = \omega^2 R$
הכוחות למרכז המעגל:
 $\sum F_r = m \frac{v^2}{R} = m \omega^2 R$
תאוצה זוויתית:
 $\alpha = \frac{d\omega}{dt}$
תאוצה משקית(רק בתנועה לא קצובה):
 $a_{\theta} = \frac{d|\vec{v}|}{dt} = \alpha R$
הגובה במעגל אנכי:
 $h = R(1 - \cos \theta)$
 כאשר h ו- θ נמדדים מתחתית המעגל.
הכוח הצנטריפוגלי:
 $F_r = m \omega^2 R$
 בכיוון החוצה מהמעגל.
 - שימו לב שהכוח הצנטריפוגלי הוא כוח מדומה והוא מגיע מדרך הסתכלות שונה על תנועה מעגלית של צופה המסתובב עם המערכת. בצורת ההסתכלות הזו אין לגוף תאוצה רדיאלית.

וקטור המיקום:
 $\vec{r} = R \cos \theta \hat{x} + R \sin \theta \hat{y}$
הקשר בכללי בין המהירות הקווית לזוויתית:
 $\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r}$
הקשר הכללי בין התאוצה המשקית לתאוצה הזוויתית:
 $\vec{a}_{\theta} = \vec{\alpha} \times \vec{r}$

כוחות מדומים
 כוח מדומה מוסיפים רק כאשר **הצופה** נמצא בתאוצה (מערכת לא אינרציאלית). אם הצופה לא בתאוצה (מערכת אינרציאלית) אין כוחות מדומים ולא תלוי בתנועת הגוף. החוק השני של ניוטון עבור צופה נמצא בתאוצה:

$-m\vec{a}_0 + \sum \vec{F}_{אמיתיים} = m\vec{a}'$
הא' היא תאוצת הגוף ביחס לצופה.
אמיתיים $\vec{F}$ הם כוחות שיש מי שמפעיל אותם, מופיעים גם במערכת המעבדה.
 $-m\vec{a}_0$ - הוא הכוח המדומה כאשר זו היא מסת הגוף הנמדד ו- $\vec{a}_0$ היא תאוצת הצופה.

עבודה ואנרגיה
עבודה של כוח קבוע:
 $W = \vec{F} \cdot \Delta \vec{r} = |\vec{F}| \cdot |\Delta \vec{r}| \cdot \cos \alpha = F_x \Delta x + F_y \Delta y + F_z \Delta z$
 כאשר α היא הזווית בין הכוח להעתק.
 - העבודה של כוח שמאונך להעתק (לתנועה) מתאפסת.
 - אם הגוף לא זז אז אין עבודה (לכן העבודה של החיכוך הסטטי היא תמיד אפס).
הקשר בין העבודה כוללת לאנרגיה קינטית:
 $W_{\Sigma F} = \Delta E_k$
 העבודה של כל הכוחות שפועלים על הגוף $E_k = \frac{1}{2} m v^2$ אנרגיה קינטית

כוח משמר:
 - **העבודה שמבצע כוח משמר אינה תלויה במסלול**, היא תלויה רק בנקודת ההתחלה והסיום של התנועה.
 - העבודה במסלול סגור מתאפסת.
 - יש לו אנרגיה פוטנציאלית כך ש:
האנרגיה הפוטנציאלית הכובדית:
 $U_g = mgh$
האנרגיה הפוטנציאלית האלסטית:
 $U_{el} = \frac{1}{2} k x^2$

כאשר x ההתארכות הקפיץ ממצב רפוי ו- k קבוע הקפיץ.
 - חוץ מ- U_g ו- U_{el} יכולים להיות עוד כוחות משמרים ועבורם יהיו עוד אנרגיות פוטנציאליות
אנרגיה (מכאנית) כללית:
 $E = E_k + U$
 U - סכום כל האנרגיות הפוטנציאליות שקיימות בבעיה.

משפט עבודה אנרגיה:
 $E_i + W_{NC} = E_f$
העבודה של כל הכוחות הלא משמרים חוק שימור האנרגיה:
 אם כל הכוחות משמרים (או העבודה של הכוחות הלא משמרים שווה לאפס) אז האנרגיה הכללית נשמרת

הספק ונצילות
הספק ממוצע:
 $P_{avg} = \frac{W}{\Delta t}$
הספק רגעי:
 $P = \frac{dW}{dt} = \vec{F} \cdot \vec{v} = |\vec{F}| |\vec{v}| \cos \alpha$
 הכוח שפועל על הגוף ו- $\vec{v}$ היא מהירות הגוף.

נצילות:
 $\eta = \frac{P_{out}}{P_{in}} = \frac{W_{out}}{W_{in}}$
 כאשר out מציינ את החלק המנוצל על ידי המערכת ו- in מציינ את כל מה שמושקע.

מתקף ותנע
התנע של גוף:
 $\vec{p} = m \vec{v}$
הניסוח הכללי יותר לחוק השני של ניוטון:
 $\sum \vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt}$
המתקף של כוח:
 $\vec{j} = \int \vec{F} dt$
המתקף הוא השטח מתחת לגרף של הכוח כתלות בזמן (לא לבלבל עם העבודה שהיא השטח מתחת לגרף של הכוח כתלות במיקום).
המתקף הכולל שפועל על גוף שווה לשינוי בתנע שלו:
 $\vec{j}_{\Sigma F} = \Delta \vec{p}$

חוק שימור התנע: אם סכום הכוחות החיצוניים על מערכת גופים מתאפס אז התנע הכולל של המערכת נשמר.
הנוסחה משימור תנע:
 $m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2 = m_1 \vec{u}_1 + m_2 \vec{u}_2$
 בדי"כ רושמים את הנוסחה פשוט לכל ציר בנפרד.

$S_T = \pi ab$ - שטח כל האליפסה, a/b - מחצית הציר הראשי/משני של האליפסה, T - זמן המחזור

חוק 3 קפלר:

M - מסת הכוכב שבמוקד
במקרה של מערכת בינארית שבה שני הכוכבים זזים בנוסחה היא:

$$\left(\frac{T}{2\pi}\right)^2 = \frac{a^3}{G(m_1+m_2)}$$

כוח הכובד:

כאשר $G = 6.67384 \cdot 10^{-11} m^{-3} kg^{-1} s^{-2}$

- קרוב לכדה"א

כאשר $r \approx R_E \approx 6400 km$; $M_E \approx 5.97 \cdot 10^{24} kg$

ו- $g = \frac{GM_E}{R_E^2}$

האנרגיה הפוטנציאלית של כוח הכובד:

הצורה הזו של האנרגיה היא צורה כללית שיש לכוחות נוספים והרבה פעמים רושמים אותה כ:

כאשר α קבוע כלשהו. עבור הכובד $\alpha = GMm$

המסלול של גוף תחת כוח הכובד:

כאשר $r_0 = \frac{L^2}{ma}$; $\epsilon = \sqrt{1 + \frac{2EL^2}{ma^2}}$

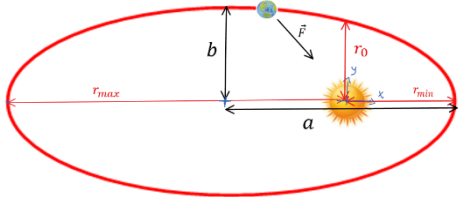
הכוללת של הגוף ו- L הוא התנאי.

צורת המסלול מתחלקת ל-3 מקרים:

מקרה 1: מעגל $\epsilon = 0$. במקרה הזה ניתן להשוות את הכוח ל- $\frac{mv^2}{r}$ ולקבל ש: $v = \sqrt{\frac{GM}{r}}$

מקרה 2: אליפסה $0 < \epsilon < 1$

מקרה 3: היפרבולה $\epsilon \geq 1$



בד"כ נמצא המהירויות באמצעות שימור אנרגיה ותנאי:

$v(r_{min}) = v_{max}$; $v(r_{max}) = v_{min}$

$r_{min} = \frac{r_0}{1+\epsilon}$; $r_{max} = \frac{r_0}{1-\epsilon}$; $\epsilon = \frac{r_{max}-r_{min}}{r_{max}+r_{min}}$

$a = \frac{r_{min}+r_{max}}{2} = \frac{r_0}{1-\epsilon^2}$; $b = \frac{r_0}{\sqrt{1-\epsilon^2}}$

שטח האליפסה: $S = \pi ab$

מקרה 3: היפרבולה $\epsilon \geq 1$ (פרבולה כאשר $\epsilon = 1$):

$v(r_{min}) = v_{max}$ מהירות מילוט - המהירות הדרושה להגיע לאינסוף.

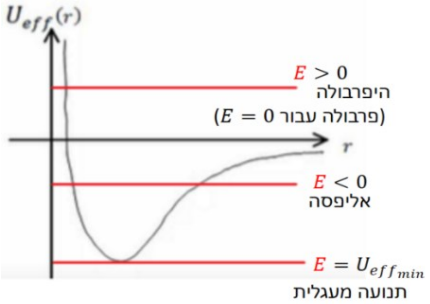
$v_{escape} = \sqrt{\frac{2GM}{r}}$

אנרגיה פוטנציאלית אפקטיבית:

בבעיות שבהן האנרגיה הפוטנציאלית תלויה רק ב r ניתן לרשום את האנרגיה הכוללת של הגוף כתלות במשתנה r בלבד.

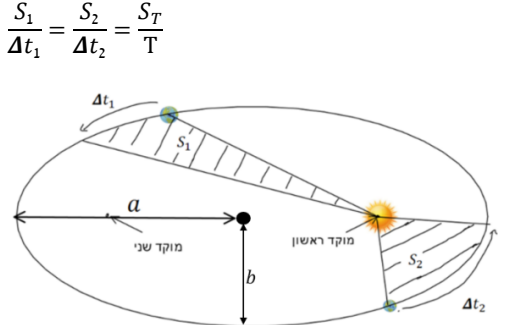
כאשר: $U_{eff}(r) = \frac{L^2}{2mr^2} + U(r)$

עבור $U(r) = -\frac{\alpha}{r}$ נקבל את הגרף הבא עבור U_{eff} :



חוק 1 של קפלר: צורת המסלול של כל כוכב לכת סביב השמש היא אליפסה, שהשמש נמצאת באחד ממוקדיה.

החוק 2 - חוק השטחים השווים: הקו שמחבר את כוכב הלכת עם השמש (רדיוס המקום) מכסה שטחים שווים במרחקים שווים. מעבר לכך ניתן להגיד שגם אם הזמנים לא שווים היחס של השטח חלקי הזמן קבוע.



- תנאי של תנועה משולבת (הגוף גם זז וגם מסתובב סביב מרכז המסה):

$\vec{L} = \vec{r}_{c.m.} \times \vec{p}_{c.m.} + \vec{L}_{c.m.}$

כאשר $\vec{L}_{c.m.}$ הוא התנאי ביחס לציר העובר במרכז המסה ושווה ל- $\vec{L}_{c.m.} = I_{c.m.} \vec{\omega}$

אנרגיה קינטית סיבובית:

- סביב ציר קבוע כלשהו: $E_k = \frac{1}{2} I \omega^2$

- תנועה משולבת (גוף נע ומסתובב סביב מרכז המסה):

$E_k = \frac{1}{2} m v_{c.m.}^2 + \frac{1}{2} I_{c.m.} \omega^2$

- תנועה משולבת שהסיבוב אינו סביב מרכז מסה (*):

$E_k = \frac{1}{2} m v_o^2 + \frac{1}{2} I_o \omega^2 + m \vec{r}_{c.m.,o} \cdot (\vec{v}_o \times \vec{\omega})$

כאשר I_o מומנט ההתמד ביחס לציר, $\vec{v}_o$ היא מהירות הציר ו- $\vec{r}_{c.m.,o}$ הוא מיקום מרכז המסה ביחס לציר.

(*) השימוש בנוסחה מאוד נדיר

טבלת השוואה בין תנועה סיבובית לתנועה בקו ישר

תנועה סיבובית	תנועה בקו ישר
θ	x
$\omega = \dot{\theta}$	$v = \dot{x}$
$\alpha = \dot{\omega} = \ddot{\theta}$	$a = \dot{v} = \ddot{x}$
I	m
L	p
τ	F

גלגול ללא החלקה: מהירות הנקודה שנוגעת במשטח מתאפסת (ביחס למשטח) - $a_{c.m.} = \alpha R$; $v_{c.m.} = \omega R$

- בגל"ה החיכוך הוא סטטי ולכן אין איבוד אנרגיה.

איך נגשים לשאלות?

חוקי שימור

בדקים מה נשמר:

- אנרגיה אם כל הכוחות משמרים.
- תנע קווי אם סכום הכוחות החיצוניים מתאפס.
- תנ"א אם סכום המומנטים החיצוניים מתאפס.

עושים:

- חוק $\Sigma F = ma_{c.m.}$
- משוואת מומנטים: $\Sigma \tau = I \alpha$
- קשר בין התאוצות, לדוגמה $a_{c.m.} = \alpha R$

תנועה הרמונית פשוטה

משוואת התנועה:

$-k(x - x_0) = m\ddot{x}$

k ו- m הם קבועים חיוביים כלשהם.

x_0 - קבוע שיכול להיות חיובי או שלילי.

x - משתנה כלשהו, יכול להיות גם זוויתי או משתנה אחר.

$\ddot{x}$ - גזרת שניה של המשתנה.

חייב להיות מינוס לפני k .

פתרון המשוואה:

$x(t) = A \cos(\omega t + \varphi) + x_0$

x_0 - נקודת שיווי המשקל, הנקודה שבה $\Sigma \vec{F} = 0$.

A - אמפליטודה, המרחק המקסימאלי משיווי המשקל.

ω - תדירות זוויתית $\omega = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$

φ - פאזה.

מציאת הקבועים בפתרון:

x_0 - אפשר למצוא ישירות מהקבוע שבמשוואה או למצוא אותו מסכום הכוחות שווה לאפס.

$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{\text{של המקדם } x}{\text{של המקדם } \ddot{x}}}$

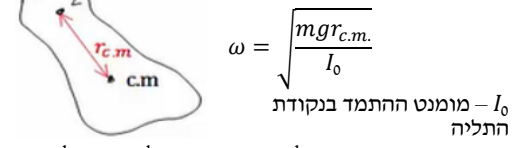
φ, A מוצאים מתנאי התחלה $x(0)$ ו- $\dot{x}(0)$.

נוסחה למחירות המקסימאלית:

$v_{max} = \omega A$

מטוטלת פיזיקאלית:

גוף קשיח שתולים בנקודה כלשהי



האנרגיה:

$E = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 + \frac{1}{2} k (x - x_0)^2 = \frac{1}{2} m A^2 \omega^2 \sin^2(\omega t + \varphi)$

- האנרגיה הכוללת קבועה ואפשר לחשב אותה דרך האמפליטודה.

- חילופי האנרגיה בין האנרגיה הקינטית לפוטנציאלית, הפוטנציאלית מקסי' בקצוות והקינטית בשיווי משקל.

כבידה וכוח מרכזי

כוח מרכזי:

$\vec{F}(r) = f(r) \hat{r}$

- תלוי רק ב r ובכיוון רדיאלי בלבד.

- **כוח משמר** (אנרגיה).

- לא מפעיל מומנט כוח ולכן הוא **משמר גם תנע זוויתי**.