

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 בפניה הימנית העליונה. בסוף הטור הראשון עוברים לטור השני באותו 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 ולאתר 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.

GOOL

משוואת הקו הישר

משוואת הקו הישר: y = mx + n
m = dy/dx = tan alpha
n היא נקודת חיתוך עם ציר ה-y.

GOOL

הפרבולה

משוואת הפרבולה: y = ax^2 + bx + c
חיוב הפרבולה מחייכת, שלילי בוכה.

GOOL

נוסחת השורשים

נוסחת השורשים: x1,2 = (-b +/- sqrt(b^2 - 4ac)) / 2a
מעברים בין יחידות: 1km = 1000m, 1kg = 1000gr

GOOL

מבוא פיזיקלי

חוקי חזקות: (ab)^c = a^c b^c; a^b a^c = a^(b+c)
צפיפות נפחית: rho = M/V

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

מבוא פיזיקלי

חוקי חזקות: (ab)^c = a^c b^c; a^b a^c = a^(b+c)
צפיפות נפחית: rho = M/V

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

GOOL

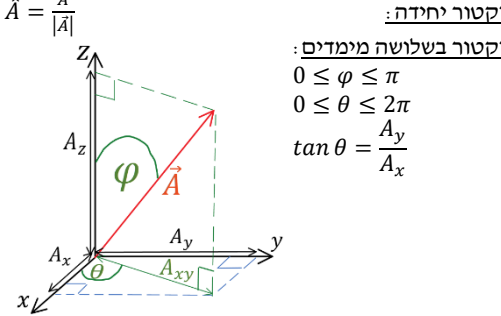
תנועה בקו ישר

העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x2 - x1
דרג- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון S באות

בצורה גרפית נצמיד ראש לזנב. וקטור הסכום יהיה וקטור מהיגב הראשון לראש הוקטור האחרון.
תמיד ניתן להזיז וקטור במרחב כל עוד שומרים על האורך והכיוון שלו.

בצורה פולרית, נפרק לרכיבים ונסכום.
כפי/נחלקה בסקלר: בצורה אלגברית, נכפיל/נחלק כל רכיב בסקלר:
בצורה פולרית, נכפיל/נחלק את הגודל בסקלר (הכיוון לא משתנה אלא אם הסקלר שלילי ואז הכיוון מתהפך)
מכפלה סקלרית בין שני וקטורים: A.B = Ax.Bx + Ay.By + Az.Bz

וקטור יחידה: A-hat = A/|A|
וקטור בשלושה מימדים: 0 <= phi <= pi, 0 <= theta <= 2pi, tan theta = Ay/Ax



פירוק לרכיבים: Axy = |A| sin phi; Az = |A| cos phi
מכפלה וקטורית: A x B = |A||B| sin alpha
דרך 1 לעשות את המכפלה עם דטרמיננטה: A x B = | i j k; Ax Ay Az; Bx By Bz |



שימו לב שאתם עם יד ימין!!
בתמונה השמאלית, קודם לעשות אקדה ואחר כך לפתוח את האמה!

נפילה חופשית וזריקה אנכית

תנועה בתאוצה קבועה g כלפי מטה, נבחר את ציר התנועה להיות ציר Y, ולכן משוואות התנועה הן:

y(t) = y0 + v0(t - t0) + 1/2 a(t - t0)^2
v(t) = v0 + a(t - t0)
vf^2 = vi^2 + 2a(yf - yi)

בנפילה חופשית הגוף מתחיל ממנוחה ולכן v0 = 0
בדרי"כ נבחר לפתור באופן הבא:

1. כיוון הציר החיובי יהיה כלפי מטה ואז a = g (במשוואות הני"ל).
2. נבחר את הראשית בנקודת ההתחלה ואז y0 = 0
בזריקה אנכית: יש לגוף מהירות התחלתית כלפי מעלה או מטה. התנועה היא בתאוצה קבועה g כלפי מטה (כמו נפילה חופשית) ומשוואות התנועה הן:

גובה ש: ש = y0 + v0^2 / 2g; tגובה = v0 / g
תנועה במישור - בליסטית: r-hat = x-hat + y-hat = (x, y)
העתק: Delta r-hat = Delta x-hat + Delta y-hat = (Delta x, Delta y)

מהירות ממוצעת או קבועה: v-hat_avg = Delta r-hat / Delta t
זריקה ממוצעת (ואופקית): הגוף נזרק במהירות התחלתית v0 בזווית theta (באופקית הזווית אפס).

נפריד לתנועה במהירות קבועה בציר X ותנועה בתאוצה קבועה בציר Y (זריקה אנכית). משוואות התנועה יהיו:
x(t) = x0 + v0 cos(theta)t; vx(t) = v0 cos(theta)
y(t) = y0 + v0 sin(theta)t + 1/2 ay t^2
vy(t) = v0 sin(theta) + ay t

אם נבחר כיוון חיובי בציר Y כלפי מעלה אז ay = -g
יתכן תאוצה גם בציר ה X לדוגמה במקרה של רוח אופקית ואז צריך לשנות את הנוסחאות בציר X לנוסחאות של תאוצה קבועה.

שיא גובה (vy(t) = 0): שיא גובה = v0 sin(theta) / g
שיא גובה = y0 + (v0 sin(theta))^2 / 2g

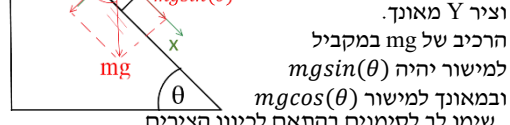
טווח (בהנחה שהזריקה מהקרקע): R = v0^2 sin(2theta) / g
טווח מקסימלי בזווית 45 מעלות
משוואת המסלול: משוואה של y(x). על מנת למצא משוואת מסלול מבודדים t מהביטוי של x(t) ומציבים ב-y(t).

דינמיקה - חוק I ו-II של ניוטון

החוק הראשון של ניוטון: אם גוף נע במהירות קבועה בקו ישר (או במנוחה) אז סכום הכוחות עליו מתאפס ולהפך.
החוק השלישי של ניוטון: לכל כוח שגוף אחד מפעיל על גוף שני (כוח פעולה) הגוף השני חייב להפעיל כוח בחזרה (כוח תגובה) השווה בגודלו והפוך בכיוונו.
שימו לב!! הכוחות פועלים על שני גופים שונים ולכן לא יהיו באותו תרשים כוחות.

חיכוך סטטי: פועל כאשר הגוף במנוחה (ביחס למשטח המגע).
כיוונו מנוגד לכיוון שקול הכוחות.
גודלו משתנה בהתאם לכוחות הפועלים.

עבר מקסימאלי: fs <= mu_s N או fs,max = mu_s N
חיכוך קינטי: פועל כאשר הגוף בתנועה (ביחס למשטח המגע).
גודלו קבוע (אינו תלוי במהירות או בכוחות האחרים)

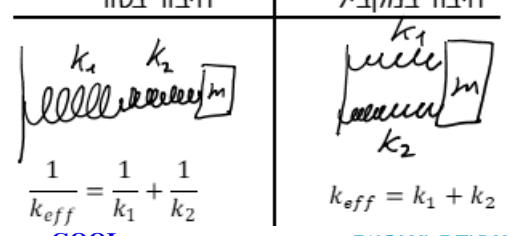


דינמיקה - חוק II של ניוטון

חוק II של ניוטון: Sigma F-hat = m a-hat
בגלל שהשוויון וקטורי צריך שיהיה שוויון בכל ציר
בנפרד. כלומר: Sigma Fx = ma_x, Sigma Fy = ma_y
בבעיות עם מספר גופים נעשה תרשים כוחות ורוק שני לכל גוף בנפרד. אח"כ נוסיף את הקשר בין התאוצות של הגופים.

קפיצים

חוק הוק - הכוח שמפעיל קפיץ: F = -k Delta x
Delta x - התארכות ממצב הרפוי של הקפיץ (מסומן גם ב Delta l)
k - הוא קבוע הקפיץ ותלוי בחומר ממנו עשוי הקפיץ



עבודה ואנרגיה

העבודה שמבצע כוח קבוע או כוח ממוצע: W = F-hat . Delta x-hat = F Delta x cos alpha
כאשר alpha היא הזווית בין הכוח להעתק
כוח שפועל במאונך לתנועה (למהירות) אינו מבצע עבודה.
אם הגוף לא נע העבודה אפס (לכן חיכוך סטטי אינו מבצע עבודה).

אנרגיה קינטית: Ek = 1/2 m v^2
העבודה הכלולת (כולל הכוחות המשמרים) שווה לשינוי באנרגיה קינטית: W_Sum F = Delta Ek
האנרגיה הפוטנציאלית האלסטית (האנרגיה של קפיץ): U_el = 1/2 k (Delta x)^2

k הוא קבוע הקפיץ
Delta x היא התארכות מהמצב הרפוי (לפעמים מסומן ב Delta l)
האנרגיה הכללית היא האנרגיה הקינטית של הגוף ועוד סך כל האנרגיות הפוטנציאליות.

התנגשות אלסטית: התנגשות שבה האנרגיה הקינטית נשמרת. נוסף למשוואת שימור התנע את משוואת שימור האנרגיה: $\frac{1}{2}m_1v_1^2 + \frac{1}{2}m_2v_2^2 = \frac{1}{2}m_1u_1^2 + \frac{1}{2}m_2u_2^2$

התנגשות אלסטית במימד אחד (מצחית) בלבד, ניתן להחליף את משוואת שימור האנרגיה במשוואה הבאה: $v_1 - v_2 = -(u_1 - u_2)$

התנגשות פלסטית: הגופים נעים יחד אחרי ההתנגשות. משוואת שימור התנע הופכת ל- $m_1\vec{v}_1 + m_2\vec{v}_2 = (m_1 + m_2)\vec{u}$

\vec{u} היא המהירות המשותפת לאחר ההתנגשות
רתע: הגופים נעים יחד לפני ההתנגשות.
 משוואת שימור התנע הופכת ל- $(m_1 + m_2)\vec{v} = m_1\vec{u}_1 + m_2\vec{u}_2$

התנגשות פלסטית ורתע הן אף פעם לא התנגשות אלסטית! כלומר לא יכול להתקיים שימור אנרגיה בהתנגשות האלו.

שימו לב שקיימות התנגשות שהן לא אלסטיות ולא פלסטיות (סתם התנגשות) בהן יש רק את משוואת שימור התנע הרגילה.

הערה: בספרים מסוימים השם התנגשות אלסטית מתייחס להתנגשות רגילה שהיא לא פלסטית ואין בה שימור אנרגיה. להתנגשות שיש בה גם שימור אנרגיה קוראים התנגשות אלסטית לחלוטין.

התנגשות אלסטית מצחית (במימד אחד) בין מסות שוות **שאחד הגופים במנוחה:** במקרה זה כל האנרגיה עוברת מהגוף הפוגע לגוף במנוחה. כלומר הגוף הפוגע ייעצר והגוף שהיה במנוחה ינוע לאחר ההתנגשות במהירות שבו פגע בו הגוף הראשון.

כוח גרר וכוח ציפה

$\vec{F} = -k\vec{v}$ **כוח גרר הוא כוח מהצורה:** כאשר \vec{v} היא מהירות הגוף ו- k הוא קבוע כלשהו.

משוואת תנועה - משוואה הכוללת את x, v, a בדרכ מגיעים אליה ממשוואת הכוחות.

מהירות סופית - המהירות הקבועה שהגוף מגיע אליה לאחר זמן רב. (תאוצה שווה לאפס)

כוח סוקס - כוח גרר שפועל על **כדור** בתוך נוזל: $\vec{F}_v = -6\pi\eta R\vec{v}$ - η צמיגות הנוזל, R רדיוס הכדור

כוח ציפה: פועל על גוף בנוזל. כיוונו הפוך לכוח הכובד. $F_b = \rho_l Vg$ כאשר ρ_l היא צפיפות הנוזל ו- V הוא נפח הגוף.

כוח גרר הוא כוח מהצורה: כאשר \vec{v} היא מהירות הגוף ו- k הוא קבוע כלשהו.

משוואת תנועה - משוואה הכוללת את x, v, a בדרכ מגיעים אליה ממשוואת הכוחות.

מהירות סופית - המהירות הקבועה שהגוף מגיע אליה לאחר זמן רב. (תאוצה שווה לאפס)

כוח סוקס - כוח גרר שפועל על **כדור** בתוך נוזל: $\vec{F}_v = -6\pi\eta R\vec{v}$ - η צמיגות הנוזל, R רדיוס הכדור

כוח ציפה: פועל על גוף בנוזל. כיוונו הפוך לכוח הכובד. $F_b = \rho_l Vg$ כאשר ρ_l היא צפיפות הנוזל ו- V הוא נפח הגוף.

כוח גרר הוא כוח מהצורה: כאשר \vec{v} היא מהירות הגוף ו- k הוא קבוע כלשהו.

משוואת תנועה - משוואה הכוללת את x, v, a בדרכ מגיעים אליה ממשוואת הכוחות.

מהירות סופית - המהירות הקבועה שהגוף מגיע אליה לאחר זמן רב. (תאוצה שווה לאפס)

כוח סוקס - כוח גרר שפועל על **כדור** בתוך נוזל: $\vec{F}_v = -6\pi\eta R\vec{v}$ - η צמיגות הנוזל, R רדיוס הכדור

כוח ציפה: פועל על גוף בנוזל. כיוונו הפוך לכוח הכובד. $F_b = \rho_l Vg$ כאשר ρ_l היא צפיפות הנוזל ו- V הוא נפח הגוף.

כוח גרר הוא כוח מהצורה: כאשר \vec{v} היא מהירות הגוף ו- k הוא קבוע כלשהו.

משוואת תנועה - משוואה הכוללת את x, v, a בדרכ מגיעים אליה ממשוואת הכוחות.

מהירות סופית - המהירות הקבועה שהגוף מגיע אליה לאחר זמן רב. (תאוצה שווה לאפס)

כוח סוקס - כוח גרר שפועל על **כדור** בתוך נוזל: $\vec{F}_v = -6\pi\eta R\vec{v}$ - η צמיגות הנוזל, R רדיוס הכדור

כוח ציפה: פועל על גוף בנוזל. כיוונו הפוך לכוח הכובד. $F_b = \rho_l Vg$ כאשר ρ_l היא צפיפות הנוזל ו- V הוא נפח הגוף.

כוח גרר הוא כוח מהצורה: כאשר \vec{v} היא מהירות הגוף ו- k הוא קבוע כלשהו.

משוואת תנועה - משוואה הכוללת את x, v, a בדרכ מגיעים אליה ממשוואת הכוחות.

מהירות סופית - המהירות הקבועה שהגוף מגיע אליה לאחר זמן רב. (תאוצה שווה לאפס)

כוח סוקס - כוח גרר שפועל על **כדור** בתוך נוזל: $\vec{F}_v = -6\pi\eta R\vec{v}$ - η צמיגות הנוזל, R רדיוס הכדור

כוח ציפה: פועל על גוף בנוזל. כיוונו הפוך לכוח הכובד. $F_b = \rho_l Vg$ כאשר ρ_l היא צפיפות הנוזל ו- V הוא נפח הגוף.

כוח גרר הוא כוח מהצורה: כאשר \vec{v} היא מהירות הגוף ו- k הוא קבוע כלשהו.

משוואת תנועה - משוואה הכוללת את x, v, a בדרכ מגיעים אליה ממשוואת הכוחות.

מהירות סופית - המהירות הקבועה שהגוף מגיע אליה לאחר זמן רב. (תאוצה שווה לאפס)

כוח סוקס - כוח גרר שפועל על **כדור** בתוך נוזל: $\vec{F}_v = -6\pi\eta R\vec{v}$ - η צמיגות הנוזל, R רדיוס הכדור

כוח ציפה: פועל על גוף בנוזל. כיוונו הפוך לכוח הכובד. $F_b = \rho_l Vg$ כאשר ρ_l היא צפיפות הנוזל ו- V הוא נפח הגוף.

כוח גרר הוא כוח מהצורה: כאשר \vec{v} היא מהירות הגוף ו- k הוא קבוע כלשהו.

$E = E_K + U = \frac{1}{2}mv^2 + mgh + \frac{1}{2}k(\Delta x)^2$

* בשוויון השני רשמנו את האנרגיה הפוטנציאלית הכובדית והאלסטית. תיאורטית יכולות להיות עוד אנרגיות פוטנציאליות אבל זה מאוד נדיר בקורס הזה.

משפט עבודה אנרגיה: $E_f - E_i + W_{NC} = \Delta E$ או $E_i + W_{NC} = E_f$

E_f - E_i הם האנרגיות הכלליות בהתחלה ובסוף.
 W_{NC} היא העבודה שנעשתה על ידי הכוחות הלא משמרים בתהליך שבין נקודת ההתחלה לסוף.

נוסחה לשינוי בגובה של מטוטלת: $h = l(1 - \cos \theta)$

h - הגובה מהתחתית
 l - אורך החוט
 θ - זווית ביחס לאנך מהתקרה.

חום (Q): האנרגיה הנוצרת מחיכוך קינטי. כמות החום שנוצרת בתהליך שווה לעבודה של כוח החיכוך הקינטי (הפוכה בסימן, כי העבודה שמבצע החיכוך הקינטי על הגוף שלילית) $Q = -W_{f_k}$

ניתן לחשב את החום שנוצר גם מהשינוי באנרגיה הכללית של הגוף.

האנרגיה הפוטנציאלית הכובדית: $U_g = mgh$

h זה הגובה של הגוף. ניתן לבחור גובה אפס שרוצים. העבודה שמבצע כוח הכובד שווה למינוס השינוי באנרגיה הפוטנציאלית הכובדית: $W_g = -\Delta U_g$

הספק (P): העבודה שנעשית ביחידת זמן. $P = \frac{W}{\Delta t}$

הספק של כוח קבוע או הספק ממוצע: $P = \frac{W}{\Delta t}$

היחידה הסטנדרטית של הספק היא Watt (W) והיא שווה לגאול חלקי שניה. $1 \text{Hp} = 746 \text{Watt}$

יחידת נוספת היא כוח סוס (Hp): $1 \text{Hp} = 746 \text{Watt}$

נוסחה נוספת להספק: $P = \vec{F} \cdot \vec{v}$

בנוסחה יש מכפלה סקלרית של הכוח במהירות הגוף. הנוסחה נכונה גם להספק רגעי (ולא רק להספק ממוצע או קבוע)

האנרגיה הפוטנציאלית הכובדית: $U_g = mgh$

הספק (P): העבודה שנעשית ביחידת זמן. $P = \frac{W}{\Delta t}$

הספק של כוח קבוע או הספק ממוצע: $P = \frac{W}{\Delta t}$

היחידה הסטנדרטית של הספק היא Watt (W) והיא שווה לגאול חלקי שניה. $1 \text{Hp} = 746 \text{Watt}$

יחידת נוספת היא כוח סוס (Hp): $1 \text{Hp} = 746 \text{Watt}$

נוסחה נוספת להספק: $P = \vec{F} \cdot \vec{v}$

בנוסחה יש מכפלה סקלרית של הכוח במהירות הגוף. הנוסחה נכונה גם להספק רגעי (ולא רק להספק ממוצע או קבוע)

האנרגיה הפוטנציאלית הכובדית: $U_g = mgh$

הספק (P): העבודה שנעשית ביחידת זמן. $P = \frac{W}{\Delta t}$

הספק של כוח קבוע או הספק ממוצע: $P = \frac{W}{\Delta t}$

היחידה הסטנדרטית של הספק היא Watt (W) והיא שווה לגאול חלקי שניה. $1 \text{Hp} = 746 \text{Watt}$

יחידת נוספת היא כוח סוס (Hp): $1 \text{Hp} = 746 \text{Watt}$

נוסחה נוספת להספק: $P = \vec{F} \cdot \vec{v}$

בנוסחה יש מכפלה סקלרית של הכוח במהירות הגוף. הנוסחה נכונה גם להספק רגעי (ולא רק להספק ממוצע או קבוע)

האנרגיה הפוטנציאלית הכובדית: $U_g = mgh$

הספק (P): העבודה שנעשית ביחידת זמן. $P = \frac{W}{\Delta t}$

הספק של כוח קבוע או הספק ממוצע: $P = \frac{W}{\Delta t}$

היחידה הסטנדרטית של הספק היא Watt (W) והיא שווה לגאול חלקי שניה. $1 \text{Hp} = 746 \text{Watt}$

יחידת נוספת היא כוח סוס (Hp): $1 \text{Hp} = 746 \text{Watt}$

נוסחה נוספת להספק: $P = \vec{F} \cdot \vec{v}$

בנוסחה יש מכפלה סקלרית של הכוח במהירות הגוף. הנוסחה נכונה גם להספק רגעי (ולא רק להספק ממוצע או קבוע)

האנרגיה הפוטנציאלית הכובדית: $U_g = mgh$

הספק (P): העבודה שנעשית ביחידת זמן. $P = \frac{W}{\Delta t}$

הספק של כוח קבוע או הספק ממוצע: $P = \frac{W}{\Delta t}$

היחידה הסטנדרטית של הספק היא Watt (W) והיא שווה לגאול חלקי שניה. $1 \text{Hp} = 746 \text{Watt}$

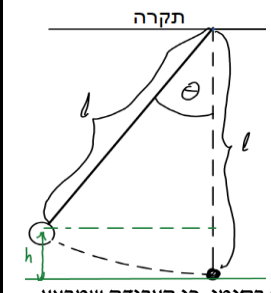
יחידת נוספת היא כוח סוס (Hp): $1 \text{Hp} = 746 \text{Watt}$

נוסחה נוספת להספק: $P = \vec{F} \cdot \vec{v}$

בנוסחה יש מכפלה סקלרית של הכוח במהירות הגוף. הנוסחה נכונה גם להספק רגעי (ולא רק להספק ממוצע או קבוע)

האנרגיה הפוטנציאלית הכובדית: $U_g = mgh$

הספק (P): העבודה שנעשית ביחידת זמן. $P = \frac{W}{\Delta t}$

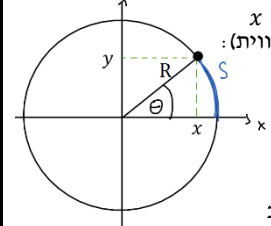


תנועה מעגלית

תנועה מעגלית היא תנועה במעגל ברדיוס קבוע. **מיקום הגוף:** $x = R \cos \theta$; $y = R \sin \theta$

תדירות (אורך הקשת שמול הזווית): $S = R \cdot \Delta \theta$

- יש להציב את שינוי הזווית ברדיאנים



המהירות הזוויתית היא קצב שינוי הזווית בזמן. **מהירות זוויתית קבועה או ממוצעת:**

$\omega = \frac{\Delta \theta}{\Delta t} = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$ (ביחידות של רדיאן לשניה)

f היא התדירות (יחידות הרץ או 1/sec). T זמן מחזור. הקשר בין המהירות הזוויתית למהירות הקווית (נכון גם למהירויות שאינן קבוע): $|\vec{v}| = \omega R$

תאוצה רדיאלית (למרכז המעגל): $a_r = \frac{v^2}{R} = \omega^2 R$

סכום הכוחות למרכז המעגל: $\Sigma F_r = m \left(\frac{v^2}{R} \right) = m(\omega^2 R)$

בתרגילים, נבחר מערכת צירים כך שכיוון ציר ה X למרכז המעגל וציר ה Y מאונך לו. בציר X נשתמש בנוסחה של סכום הכוחות למרכז המעגל ובציר Y סכום הכוחות שווה לאפס (בתנועה שבה גודל המהירות קבוע). אם גודל המהירות אינו קבוע (תנועה לא קצובה) אז ישנה גם תאוצה משיקית. התאוצה המשיקית שווה לשינוי גודל המהירות בזמן (בדיוק כמו תאוצה רגילה בתנועה בקו ישר).

עבור תאוצה משיקית קבועה או ממוצעת: $a_\theta = \frac{\Delta v}{\Delta t}$

סכום הכוחות בכיוון המשיק (ציר Y) יהיה: $\Sigma F_\theta = ma_\theta$

תאוצה זוויתית: קצב שינוי המהירות הזוויתית בזמן. עבור תאוצה זוויתית קבועה או ממוצעת: $\alpha = \frac{\Delta \omega}{\Delta t}$

(ביחידות של רדיאן לשניה בריבוע). הקשר בין תאוצה זוויתית לתאוצה המשיקית (גם עבור תאוצה משתנה): $a_\theta = \alpha R$

מהירות זוויתית כתלות בזמן בתאוצה זוויתית קבועה: $\omega(t) = \omega_0 + \alpha \cdot (t - t_0)$

זווית כתלות בזמן בתאוצה זוויתית קבועה: $\theta(t) = \theta_0 + \omega_0(t - t_0) + \frac{1}{2}\alpha(t - t_0)^2$

מתקף ותנע

המתקף שמפעיל כוח קבוע או ממוצע על גוף: $\vec{j} = \vec{F} \cdot \Delta t$