

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 השוליים, לבחור שוליים מותאמים אישית ולשנות ל 0.5 בכל הכיוונים

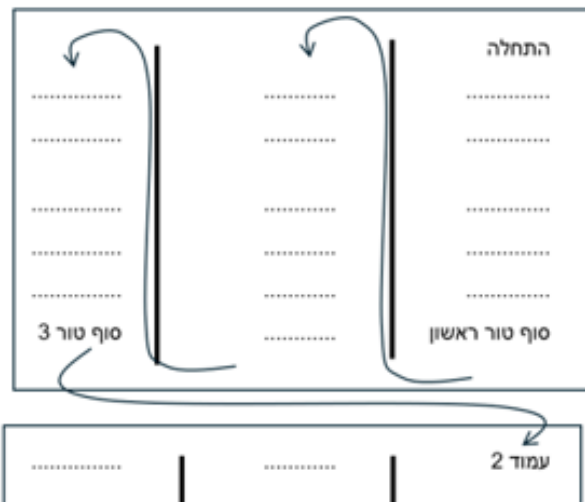
עריכה:

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 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.

פזיקה חופשית זריקה אנכית

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

y(t) = y_0 + v_0(t - t_0) + 1/2 a(t - t_0)^2

v(t) = v_0 + a(t - t_0)

v_f^2 = v_i^2 + 2a(y_f - y_i)

בנפילה חופשית הגוף מתחיל ממנוחה ולכן v_0 = 0

בדרי"כ נבחר לפתור באופן הבא:

a = g

נבחר את הראשית בנקודת ההתחלה ואז y_0 = 0

בזריקה אנכית: יש לגוף מהירות התחלתית כלפי מעלה או מטה. התנועה היא בתאוצה קבועה g כלפי מטה (כמו נפילה חופשית) ומשוואות התנועה זהות.

עדיף לבחור את הכיוון החיובי כלפי מעלה ואז a = -g, המהירות ההתחלתית תהיה חיובית אם היא כלפי מעלה ושלילית אם היא כלפי מטה.

מומלץ לבחור את הראשית בקרקע.

שיא גובה כאשר v(t) = 0 הצבה במשוואה נותנת בשיא גובה ש:

t_שיא גובה = v_0 / g ; y_שיא גובה = y_0 + v_0^2 / 2g

תנועה במישור - בליסטית

r = x i + y j = (x, y)

dr = dx i + dy j = (dx, dy)

v_avg = dr/dt

זריקה משופעת (ואופקית): הגוף נורק במהירות התחלתית v_0 בזווית theta (באופקית הזווית אפס).

נפריד לתנועה במהירות קבועה בציר X ותנועה בתאוצה קבועה בציר Y (זריקה אנכית). משוואות התנועה יהיו:

x(t) = x_0 + v_0 cos(theta) t ; v_x(t) = v_0 cos(theta)

y(t) = y_0 + v_0 sin(theta) t + 1/2 a_y t^2

v_y(t) = v_0 sin(theta) + a_y t

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

שיא גובה (v_y(t) = 0): t_שיא גובה = v_0 sin(theta) / g

y_שיא גובה = y_0 + (v_0 sin(theta))^2 / 2g

R = v_0^2 sin(2theta) / g

טווח (בהנחה שהזריקה מהקרקע): 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.

ערך מקסימלי: f_s <= mu_s N או f_s,max = mu_s N

חיכוך קינטי: פועל כאשר הגוף בתנועה (ביחס למשטח המגע). גודלו קבוע (אינו תלוי במהירות או בכוחות האחרים).

בינוגר לסטטי ושווה ל: המישור המשופע: בבעיות עם מישור משופע מומלץ לבחור מערכת צירים כך שציר X מקביל למישור וציר Y מאונך.

הרכיב של mg במקביל למישור יהיה mgsin(theta) ובמאונך למישור mgcos(theta) שימו לב לסיומנים בהתאם לכיוון הצירים.

דינמיקה - חוק II של ניוטון

Sigma F = ma

בגלל שהשוויון וקטורי צריך שיהיה שוויון בכל ציר נבפרד. כלומר: Sigma F_x = ma_x ; Sigma F_y = ma_y

בבעיות עם מספר גופים נעשה תרשים כוחות וחוק שני לכל גוף בנפרד. אח"כ נסיק את הקשר בין התאוצות של הגופים.

mgcos(theta)

mgsin(theta)

mg

mgcos(theta)

mgsin(theta)

mg

mgcos(theta)

mgsin(theta)

mg

נוסחה נוספת המקשרת בין המהירות למיקום (ללא תלות בזמן) בתאוצה קבועה:

v_f^2 = v_i^2 + 2a(x_f - x_i)

גרפים: התאוצה היא השיפוע בגרף של המהירות כתלות בזמן. השטח מתחת לגרף של התאוצה כתלות בזמן שווה לשינוי המהירות.

הגרף של המיקום כתלות בזמן בתאוצה קבועה הוא פרבולה. תאוצה חיובית פרבולה מחייכת, תאוצה שלילית פרבולה עצובה.

המהירות היא נגזרת של המיקום לפי הזמן והמיקום הוא אינטגרל על המהירות לפי הזמן:

v(t) = dx/dt ; x(t) = integral v(t)dt

התאוצה היא נגזרת של המהירות והמהירות היא אינטגרל על התאוצה:

a(t) = dv/dt ; v(t) = integral a(t)dt

כשעושים אינטגרל צריך להוסיף קבוע, את הקבוע מציאים מתנאי התחלה.

נגזרות של סינוס וקוסינוס:

(cos x)' = -sin x ; (sin x)' = cos x

וקטורים

פירוק לרכיבים: A_y = |A| sin theta ; A_x = |A| cos theta

למצא גודל וזווית: |A| = sqrt(A_x^2 + A_y^2) ; tan theta = A_y / A_x

חיבור וקטורים: בצורה גרפית נצימד ראש לזנב. וקטור הסכום יהיה וקטור מהזנב הראשון לראש הוקטור האחרון.

תמיד ניתן להזיז וקטור במרחב כל עוד שומרים על האורך והכיוון שלו.

בצורה אלגברית נסכום את הרכיבים: A + B = (A_x + B_x, A_y + B_y)

בצורה פולרית, נפרק לרכיבים ונסכום. כפל/חלוקה בסקלר: בצורה אלגברית, נכפיל/נחלק כל רכיב בסקלר: B = alpha A = (alpha A_x, alpha A_y)

בצורה פולרית, נכפיל/נחלק את הגודל בסקלר (הכיוון לא משתנה אלא אם הסקלר שלילי ואז הכיוון מתהפך) מכפלה סקלרית בין שני וקטורים:

A . B = A_x . B_x + A_y . B_y + A_z . B_z = |A| |B| cos alpha

תוצאת המכפלה היא תמיד סקלר (ולא וקטור) מכפלה סקלרית של וקטורים מאונכים מתאפסת. נוסחה למציאת זווית בין וקטורים:

cos alpha = (A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z) / (|A| |B|)

וקטור יחידה: וקטור בשלושה מימדים: 0 <= phi <= pi ; 0 <= theta <= 2pi

tan theta = A_y / A_x

A = |A| (cos theta i + sin theta j + cos phi k)

A_x = |A| cos theta ; A_y = |A| sin theta cos phi ; A_z = |A| sin theta sin phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta ; A_z = |A| cos phi

פונקציות טריגונומטריות

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

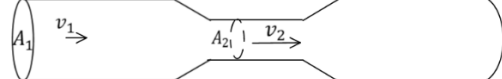
ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b

ניצב שמואל: sin alpha = a/c ; יתר: cos alpha = b/c ; ניצב ליד: tan alpha = a/b



מוצקים	צפיפות (kg/m³)	נוזלים	צפיפות (kg/m³)
אלומיניום	2.70×10^3	מים (4°C)	1.00×10^3
ברזל ופלדה	7.8×10^3	פלזמת דם	1.03×10^3
נחושת	8.9×10^3	דם מלא	1.05×10^3
עופרת	11.3×10^3	מי ים	1.025×10^3
זהב	19.3×10^3	כספית	13.6×10^3
בטון	2.3×10^3	אתנול (אלכוהול אתילי)	0.79×10^3
גרניט	2.7×10^3	בנוזן	0.68×10^3
עץ (טיפוסים)	$0.3-0.9 \times 10^3$	גזים	
זכוכית רגילה	$2.4-2.8 \times 10^3$	אוויר	1.29
קרח (H₂O)	0.917×10^3	הליום	0.179
עצם	$1.7-2.0 \times 10^3$	פחמן דו-חמצני (CO₂)	1.98
		אדי מים (100°C)	0.598

לחץ: $P = \frac{F}{A}$

F - גודל הכוח המאונך למשטח. A - שטח.

1 Pa = 1 N/m². יחידות ב SI.

זורמים מפעילים לחץ בכל הכיוונים.

עבור גוף במנוחה, הלחץ זהה מכל הכיוונים.

אם אין זרימה אז הלחץ מאונך לדופן, רכיב מקביל לדופן יגרום לזרימה.

הלחץ בעומק h בתוך נוזל/בעל צפיפות אחידה: $P = \rho gh$.

*הנוסחה היא ללחץ שפועל מהנוזל בלבד, לחישוב הלחץ המוחלט יש להוסיף את הלחץ בפני הנוזל.

הלחץ בזורם בעל צפיפות משתנה:

$$P(y_2) - P(y_1) = - \int_{y_1}^{y_2} \rho g dy$$

לחץ אטמוספרי:

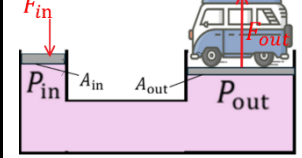
$$P_0 = 1.013 \cdot 10^5 Pa = 101.3 kPa = 1 atm$$
$$1 bar = 10^5 Pa$$

לחץ יחסי (הלחץ ביחס ללחץ האטמוספרי): $P = P_0 + P_G$

P - לחץ אבסולוטי. P_0 - לחץ אטמוספרי. P_G - לחץ יחסי.

עקרון פסקל: אם לחץ חיצוני מופעל על זורם תחום או הלחץ בכל נקודה בזורם גדל באותה ערך.

מערכת הידראולית:



$$F_{out} = \frac{A_{out}}{A_{in}} F_{in}$$

כוח ציפה: $F_b = \rho_l V g$

הידרודינמיקה

זרימה למינרית (שכבתית): זורם הנע בשכבות מקבילות ללא הפרעה בין השכבות.

זרימה טורבולנטית (עירבולית): זרימה באופן לא מסודר ואקראי. בדרכ מכילה מערבולות שנקראות זרמי אדי. איבוד אנרגיה גבוה.

ספיקה מסית Q_m (המסה של הזורם שעוברת דרך שטח חתך ביחידת זמן): $Q_m = \frac{dm}{dt} = \rho A v$

ρ - צפיפות הזורם, A - שטח חתך, v - מהירות הזורם.

ספיקה נפחית Q_V (נפח הזורם העובר דרך שטח חתך ביחידת זמן): $Q_V = \frac{dV}{dt} = A v$

במצב יציב הספיקה לא משתנה לאורך הזרימה:

$$Q_{m1} = Q_{m2}$$

משוואת הרציפות: $\rho_1 A_1 v_1 = \rho_2 A_2 v_2$

עבור זורם לא דחיס $\rho_1 = \rho_2$ ואז המשוואה $A_1 v_1 = A_2 v_2$

עקרון ברנולי: הלחץ הפוך למהירות הזורם

משוואת ברנולי:

$$\frac{1}{2} \rho v_1^2 + \rho g h_1 + P_1 = \frac{1}{2} \rho v_2^2 + \rho g h_2 + P_2$$
$$\frac{1}{2} \rho v^2 + \rho g h + P = const$$

או

הנחות למשוואת ברנולי: 1. הזרימה למינרית ובמצב יציב. 2. הנוזל אינו דחיס. 3. אין חיכוך (אין צמיגות)

חוק טורצ'לי: מהירות הזרימה של נוזל דרך חור בתחתית של מיכל מלא בגובה h , זהה למהירות שצובר גוף בנפילה חופשית מאותו הגובה h .

$$v = \sqrt{2gh}$$

צינור ונטורי:

קפיצים

חוק הוק - הכוח שמפעיל קפיץ: $F = -k \Delta x$

Δx - התארכות ממצב הרפוי של הקפיץ (מסומן גם ב Δl)

k - הוא קבוע הקפיץ ותלוי בחומר ממנו עשוי הקפיץ

חיבור במקביל

$$k_{eff} = k_1 + k_2$$

חיבור בטור

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

תאוצה זוויתית: קצב שינוי המהירות הזוויתית בזמן.

עבור תאוצה זוויתית קבועה או ממוצעת: $\alpha = \frac{\Delta \omega}{\Delta t}$

(ביחידות של רדיאן לשנייה 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:

$$\theta(t) = \theta_0 + \omega_0(t - t_0) + \frac{1}{2} \alpha (t - t_0)^2$$

עבודה ואנרגיה

העבודה שמבצע כוח קבוע או כוח ממוצע:

$$W = \vec{F} \cdot \Delta \vec{x} = F \Delta x \cos \alpha$$

כאשר α 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: $E_k = \frac{1}{2} m v^2$

העבודה הכוללת (כולל הכוחות המשמרים) שווה לשינוי באנרגיה קינטית: $W_{SF} = \Delta E_k$

אנרגיה הפוטנציאלית הכובדית: $U_g = mgh$

h זה הגובה של הגוף. ניתן לבחור גובה אפס איפה שרוצים.

העבודה שמבצע כוח הכובד שווה לשינוי באנרגיה הפוטנציאלית הכובדית: $W_g = -\Delta U_g$

האנרגיה הפוטנציאלית האלסטית (האנרגיה של קפיץ): $U_{el} = \frac{1}{2} k (\Delta x)^2$

k הוא קבוע הקפיץ

Δx היא התארכות מהמצב הרפוי (לפעמים מסומן ב Δl)

האנרגיה הכללית היא האנרגיה הקינטית של הגוף ועוד סך כל האנרגיות הפוטנציאליות:

$E = E_k + U = \frac{1}{2} m v^2 + mgh + \frac{1}{2} k (\Delta x)^2$

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

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

E_i ו- E_f 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.

חוס (Q): האנרגיה הנוצרת מחיכוך קינטי. כמות החום שנוצרת בתהליך שווה לעבודה של כוח החיכוך הקינטי (והפוכה בסימן, כי העבודה שמבצע החיכוך הקינטי על הגוף שלילית)

$$Q = -W_{fk}$$

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

הספק (P): העבודה שנעשית ביחידת זמן.

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

היחידה הסטנדרטית של ההספק היא Watt (W) והיא שווה לגאול חלקי שנייה.

יחידת נוספת היא כוח סוס (Hp): $1 Hp = 746 Watt$

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)

הידרוסטטיקה

זורמים: נוזלים וגזים (כל חומר שיכול לזרום)

צפיפות (מסה חלקי נפח): $\rho = \frac{M}{V}$