

הוראות לדף הנוסחאות



הוראות הדפסה!

את הדף יש להדפיס עם שוליים מותאמים
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:

- 1. כיוון הציר החיובי יהיה כלפי מטה ואז a = g (במשוואות הנ"ל).
- 2. 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: v_0/2g = t_שיא גובה ; y_0 + v_0^2/2g = y_שיא גובה

תנועה במישור - בליסטית

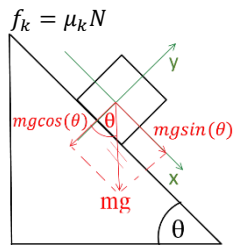
וקטור המיקום: r = x i + y j = (x, y)
העתק: Delta r = Delta x i + Delta y j = (Delta x, Delta y)
מהירות ממוצעת או קבועה: v_avg = Delta r / Delta t
זריקה משופעת (ואופקית): הגוף נורק במהירות התחלתית v_0 בזווית theta (באופקית הזווית אפס).

- 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): v_0 sin(theta) / g = t_שיא גובה ; y_0 + (v_0 sin(theta))^2 / 2g = y_שיא גובה
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).

תנועה יחסית
נוסחה למיקום היחסי: x_{1,2} = x_1 - x_2
הם המיקומים של גוף 1 ו-2 ביחס למעבדה/קרקע.
x_{1,2} הוא המיקום של גוף 1 ביחס לגוף 2 (כלומר המיקום של גוף 1 ביחס לראשית צירים הנמצאת על גוף 2)
כ"ל לגבי המהירות היחסית והתאוצה היחסית:
v_{1,2} = v_1 - v_2 ; a_{1,2} = a_1 - a_2

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.
חיבור סטטי: פועל כאשר הגוף במנוחה (ביחס למשטח המגע).
כיוונו מוגדר לכיוון שקול הכוחות.
גודלו משתנה בהתאם לכוחות הפועלים.
ערך מקסימאלי: f_s <= mu_s N או f_{s,max} = mu_s N
חיבור דינמי: פועל כאשר הגוף בתנועה (ביחס למשטח המגע).
גודלו קבוע (אינו תלוי במהירות או בכוחות האחרים)
בינוגרם לטסטט ושווה ל: f_k = mu_k N
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 לסימנים בהתאם לכיוון הצירים.

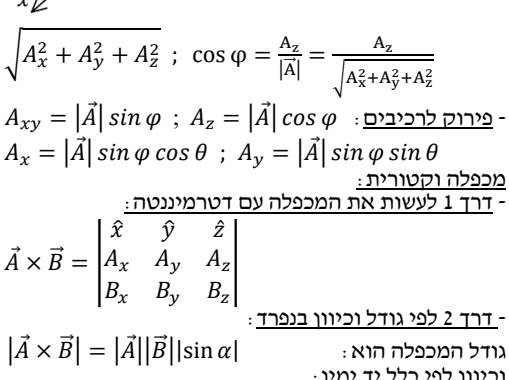
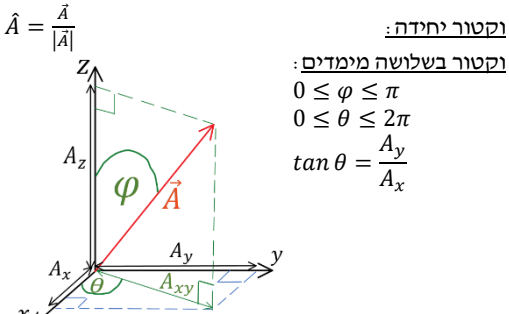


נוסחה נוספת המקשרת בין המהירות למיקום (ללא תלות בזמן) בתאוצה קבועה: v_f^2 = v_i^2 + 2a(x_f - x_i)
גרפים:
- התאוצה היא השיפוע בגרף של המהירות כתלות בזמן.
- השטח מתחת לגרף של התאוצה כתלות בזמן שווה לשינוי המהירות.
- הגרף של המיקום כתלות בזמן בתאוצה קבועה הוא פרבולה.
- תאוצה חיובית פרבולה מחייכת, תאוצה 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 מוצאים מתנאי התחלה.
- נגזרות של סינוס וקוסינוס:
(cosx)' = -sinx ; (sinx)' = cosx

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|)

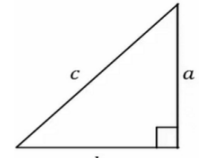
וקטור יחידה:
וקטור בשלושה מימדים:
0 <= phi <= pi
0 <= theta <= 2pi
tan theta = A_y / A_x
פירוק לרכיבים:
A_xy = |A| sin phi ; A_z = |A| cos phi
A_x = |A| sin phi cos theta ; A_y = |A| sin phi sin theta
מכפלה וקטורית:
- דרך 1 לעשות את המכפלה עם דטרמיננטה:
A x B = | i j k |
| A_x A_y A_z |
| B_x B_y B_z |
- דרך 2 לפי גודל וכיוון בנפרד:
|A x B| = |A| |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!

פונקציות טריגונומטריות

ניצב שמוחל
sin alpha = a/c
יתר
cos alpha = b/c
יתר
tan alpha = a/b
ניצב שמוחל
ליד ניצב
1 / tan alpha = cot alpha = b/a
ניצב שמוחל
a^2 + b^2 = c^2



sin(90° - alpha) = cos alpha ; cos(90° - alpha) = sin alpha	90° - alpha
tan(90° - alpha) = cot alpha ; cot(90° - alpha) = tan alpha	
sin(90° + alpha) = cos alpha ; cos(90° + alpha) = -sin alpha	90° + alpha
tan(90° + alpha) = -cot alpha ; cot(90° + alpha) = -tan alpha	
sin(180° - alpha) = sin alpha ; cos(180° - alpha) = -cos alpha	180°
tan(180° - alpha) = -tan alpha ; cot(180° - alpha) = -cot alpha	-alpha
sin(-alpha) = -sin alpha ; cos(-alpha) = cos alpha	-alpha
tan(-alpha) = -tan alpha ; cot(-alpha) = -cot alpha	
sin 2alpha = 2 sin alpha cos alpha	
cos 2alpha = cos^2 alpha - sin^2 alpha = 1 - 2 sin^2 alpha = 2 cos^2 alpha - 1	2alpha
sin(alpha +/- beta) = sin alpha cos beta +/- sin beta cos alpha	alpha +/- beta
cos(alpha +/- beta) = cos alpha cos beta +/- sin alpha sin beta	

משוואת הקו הישר

משוואת הקו הישר: y = mx + n
משוואת הקו המשיק, כאשר alpha היא הזווית של הישר עם ציר ה-x. n היא נקודת חיתוך עם ציר ה-y.
מרחק בין שתי נקודות: d^2 = (x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2
הפרבולה

משוואת הפרבולה: y = ax^2 + bx + c
a חיוב הפרבולה מחייכת, שלילי בוכה.
קודקוד הפרבולה: x_קודקוד = -b/2a
נוסחת השורשים: x_{1,2} = (-b +/- sqrt(b^2 - 4ac)) / 2a

מבוא פיזיקלי
חוקי חזקות: (ab)^c = a^c b^c ; a^b a^c = a^{b+c}
(a^b)^c = a^{bc} ; 1/a^b = a^{-b}
מעברים בין יחידות:
קילו (k) זה 1000 : 1km=1000m ; 1kg=1000gr
מילי (m) זה 1/1000 : לדוגמה: 1 מילימטר = 1/1000 m, 1mm = 1/1000 m
ומיליגרם 1mg = 1/1000 gr
ליטר: 1liter=1000cm^3
סוב: 1 קוב = 1000m^3 = 1000liter
שנת אור היא המרחק שהאור עושה בשנה: 1lightyear = 9.4608 * 10^15 m
צפיפות:
צפיפות נפחית: rho = M/V ; צפיפות משטחית: sigma = M/S
צפיפות אורכית: lambda = M/l
V, S, l הם נפח שטח ואורך הגוף בהתאמה

תנועה בקו ישר
העתק- השינוי במיקום הגוף: Delta x = x_2 - x_1
דרך- אורך כל המסלול שעשה הגוף, סימון באות S
מהירות ממוצעת או קבועה: v = Delta x / Delta t = (x_2 - x_1) / (t_2 - t_1)
המיקום כתלות בזמן במהירות קבועה:
x(t) = x_0 + v(t - t_0)
גרפים: גרף המיקום במקרה של תנועה במהירות קבועה יהיה קו ישר. שיפוע הגרף הוא המהירות.
גרף המהירות במקרה של מהירות קבועה הוא קו ישר אופקי.
השטח מתת לגרף המהירות הוא ההעתק, עובדה זו נכונה גם עבור מהירות לא קבועה.
השטח החיובי מתחת לגרף המהירות הוא הדרך

תאוצה קבועה או ממוצעת: a = dv/dt = (v_2 - v_1) / (t_2 - t_1)
מהירות כתלות בזמן בתנועה בתאוצה קבועה:
v(t) = v_0 + a(t - t_0)
כאשר v_0 היא המהירות בזמן t_0 (בדרי"כ רגע תחילת התנועה)
מיקום כתלות בזמן בתנועה בתאוצה קבועה:
x(t) = x_0 + v_0(t - t_0) + 1/2 a(t - t_0)^2
כאשר x_0 ו v_0 הן המיקום והמהירות בזמן t_0 (בדרי"כ רגע התחלת התנועה)

דינמיקה - חוק II של ניוטון

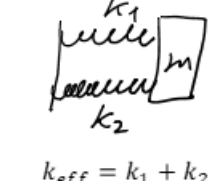
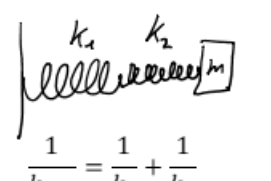
GOOL

חוק II של ניוטון: $\vec{F} = m\vec{a}$

- בגלל שהשוויון וקטורי צריך שיהיה שוויון בכל ציר
בנפרד. כלומר: $\Sigma F_y = ma_y$, $\Sigma F_x = ma_x$
- בבחינה עם מספר גופים נעשה תרשים כוחות וחוק שני לכל גוף בנפרד. אח"כ נוסיף את הקשר בין התאוצות של הגופים.

GOOL

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

GOOL

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: $E_k = \frac{1}{2}mv^2$

העבודה הכוללת (כולל הכוחות המשמרים) שווה לשינוי

באנרגיה קינטית: $W_{\Sigma F} = \Delta E_k$

האנרגיה הפוטנציאלית הכובדית: $U_g = mgh$

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

העבודה שמבצע כוח הכובד שווה למינוס השינוי 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 הכוללת היא האנרגיה הקינטית של הגוף ועוד סך כל האנרגיות הפוטנציאליות:

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

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

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

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)

$Q = -W_{f_k}$ (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 הספק היא Watt (W) והיא שווה לגאול חלקי שניה.

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)

GOOL

תנועה מעגלית

תנועה מעגלית היא תנועה במעגל ברדיוס קבוע.

מיקום הגוף: $x = R \cos \theta$; $y = R \sin \theta$

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

- יש להציב את שינוי הזווית ברדיאנים

המהירות הזוויתית היא קצב שינוי הזווית: $\omega = \frac{d\theta}{dt}$

המהירות הליניארית היא קצב שינוי הדרך: $v = R\omega$

התאוצה הזוויתית היא קצב שינוי המהירות הזוויתית: $\alpha = \frac{d\omega}{dt}$

התאוצה הליניארית היא קצב שינוי המהירות הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התדירות הזוויתית (אומגה) לתדירות זמן: $\omega = 2\pi f$

הקשר בין המהירות הזוויתית למהירות הקווית (נכון גם למהירויות שאינן קבועות): $v = R\omega$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

קשר בין התדירות הזוויתית (אומגה) לתדירות זמן: $\omega = 2\pi f$

המחזור: $T = \frac{1}{f}$

עבור מסה המחוברת לקפיץ: $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$

כאשר k הוא קבוע הקפיץ ו- m היא מסת הגוף.

הפאזה: $\varphi = \omega \cdot t_0$

כאשר t_0 הוא הזמן שעבר מהרגע שבו הגוף היה בקצה החיובי עד ש $t = 0$ (מתחילים למדוד את התנועה)

בד"כ נמצא את A ו- φ מתנאי התחלה:

$x(t=0) = A \sin \varphi$; $v(t=0) = -\omega A \cos \varphi$

מהירות ותאוצה מקסימליות:

$v_{max} = \pm \omega A$; $a_{max} = \pm \omega^2 A$

תוספת של כוח קבוע למערכת: משנה רק את נקודת שיווי המשקל (ולא את התדירות). במקרה כזה נקודת שיווי המשקל לא תהיה הנקודה שבה הקפיץ רפוי וצריך להבחין ביניהם. מקרה נפוץ הוא של קפיץ אנכי. בקפיץ אנכי כוח הכובד הוא כוח קבוע, הוא לא משפיע על התנועה למעט שינוי נקודת שיווי המשקל. אפשר לחשוב שכוח הכובד גורם למתיחה התחלתית של הקפיץ עד לנקודה שבה כוח הקפיץ שווה לכוח הכובד (נקי ש.מ. חדשה) משם התנועה תהיה כרגיל. אפשר לקבוע את $x=0$ בנקודת ש.מ. ולהתעלם מהכובד.

האנרגיה בתנועה הרמונית:

$E = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}kA^2 = \frac{1}{2}mv_{max}^2$

מבנה החומר

גודל אטום המימן (הקטן ביותר): $0.53 \cdot 10^{-10}m$

יחידת האנגסטרם: $1\text{\AA} = 10^{-10}m$

פרוטונים מסמנים ב- p נייטרונים ב- n ואלקטרונים ב- e

מסת הפרוטון והנייטרון: $m_n \approx m_p = 1.67 \cdot 10^{-27}kg$

מסת האלקטרון: $m_e = 9.1 \cdot 10^{-31}kg$

מסת האלק' קטנה בערך פי 2000 ממסת הפרוטון וזניחה ביחס אליו. לכן, בקירוב טוב, הפרוטונים והנייטרונים קובעים את מסת האטום.

מטען האלקטרון: $q_e = -1.6 \cdot 10^{-19}C$

מטען הפרוטון זהה והפוך בסימנו: $q_p = 1.6 \cdot 10^{-19}C$

הנייטרון לא מושפע מהכוח החשמלי ולכן אין לו מטען.

המטען החשמלי של כל גוף יהיה חיובי להיות כפולה שלמה של מטעני הפרוטון והאלקטרון.

הכוח החשמלי - חוק קולון

חוק קולון: $F = \frac{kq_1q_2}{r^2}$

r - הוא המרחק בין הגופים

קבוע הכוח החשמלי האוניברסלי: $k = 9 \cdot 10^9 \frac{N \cdot m^2}{C^2}$

הכוח הוא כוח דחיה אם סימן המטענים זהה ומשיכה אם הסימן הפוך.

הנוסחה נכונה רק עבור מטענים נקודתיים או כדורים הטעונים בצורה אחידה. מטען נקודתי הוא גוף שהגודל שלו קטן בהרבה מ- r , המרחק שבו מחשבים את הכוח.

הנוסחה נכונה עבור שני מטענים הנמצאים בריק, כאשר המטענים נמצאים בתווך (לדוגמה מים או שמן) הכוח משתנה.

השדה החשמלי

הכוח הפועל על מטען הנמצא בשדה חשמלי: $F = qE$

השדה שיוצר מטען נקודתי בכל המרחב: $E = \frac{kq}{r^2}$

r - הוא המרחק מהמטען לנקודה בה מחשבים את השדה. עקרון הסופרפוזיציה: השדה השקול בנקודה במרחב הוא סכום וקטורי של כל השדות שיוצרים כל המטענים באותה נקודה.

קווי שדה: מתארים איכותית את השדה במרחב. כיוון השדה בנקודה משיק לקווי השדה וגודלו בהתאם לצפיפות הקווים.

חוק גאוס ברמה איכותית

הקבוע הדיאלקטרי של הריק: $\epsilon_0 = \frac{1}{4\pi k} = 8.85 \cdot 10^{-12} \frac{C^2}{N \cdot m^2}$

ניתן לרשום את כל הנוסחאות עם k או עם ϵ_0 .

השדה של כדור וקליפה כדורית מחוץ לכדור או הקליפה הוא כמו של מטען נקודתי: $E = \frac{kQ}{r^2}$

כאשר Q הוא סך כל המטען. r הוא המרחק ממרכז הקליפה/כדור.

כיוון השדה הוא בכיוון הרדיאלי (כמו מטען נקי) בקליפה דקה ובכדור מוליך השדה בתוך הקליפה/כדור מוליך הוא אפס.

השדה של מישור אינסופי: $E = 2\pi k\sigma$

כאשר σ היא צפיפות המטען

ליחידת שטח במישור ($\sigma = \frac{Q}{S}$)

כיוון השדה במאונך למישור (החוץ מהמישור עבור מטען חיובי וכלפי המישור עבור מטען שלילי)

המהירות הזוויתית היא קצב שינוי הזווית: $\omega = \frac{d\theta}{dt}$

המהירות הליניארית היא קצב שינוי הדרך: $v = R\omega$

התאוצה הזוויתית היא קצב שינוי המהירות הזוויתית: $\alpha = \frac{d\omega}{dt}$

התאוצה הליניארית היא קצב שינוי המהירות הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התדירות הזוויתית (אומגה) לתדירות זמן: $\omega = 2\pi f$

הקשר בין המהירות הזוויתית למהירות הקווית (נכון גם למהירויות שאינן קבועות): $v = R\omega$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

הקשר בין התאוצה הזוויתית לתאוצה הליניארית: $a = R\alpha$

קיבול הוא היחס בין המטען על הקבל לבין המתח בו הוא נמצא.

הנוסחה הבסיסית של קבל (הגדרת הקיבול): $C = \frac{Q}{V}$

C - הקיבול של הרכיב. V - המתח בין שני החלקים. Q - המטען על הלוח החיובי.

יחידות הקיבול הן Farad: $1 \text{ Farad} = \frac{1 \text{ Coulomb}}{1 \text{ Volt}}$
סוגי קבלים נפוצים: קבל לוחות, קבל כדורי וקבל גילי. בדרכי נעסוק בקבלים עם שני לוחות (קבל לוחות).

הקיבול של קבל לוחות: $C = \frac{\epsilon_0 A}{d}$

A - שטח כל לוח. d - המרחק בין הלוחות.
תכונת הקיבול: **הקיבול תלוי רק במבנה הגיאומטרי** (אף פעם לא יהיה תלוי במטען על הקבל או במתח שנופל עליו) לכן הוא תמיד קבוע במעגל (אלא אם משנים את המבנה).

סימון הקבל במעגל: $\text{---}||\text{---}$
לאחר שעבר זמן רב הקבל מתנהג כמו נקת במעגל: כאשר מחברים קבל למקור הוא מתחיל לאגור מטען, תהליך זה נקרא טעינה. התהליך נפסק כאשר המתח בקבל שווה והפוך למתח המופעל עליו, ברגע זה כבר לא זרם זרם דרך הקבל. והקבל מתנהג כמו נקת במעגל.

חיבור קבלים במקביל: $C_T = C_1 + C_2$
התנאי לחיבור במקביל הוא שהמתח על הקבלים זהה (וזה גם המתח של הקבל השקול).
המטען על הקבל השקול שווה לסכום המטענים על כל הקבלים.

חיבור קבלים בטור: $\frac{1}{C_T} = \frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2}$
התנאי לחיבור בטור הוא שהמטען על כל הקבלים זהה (וזה גם המטען של הקבל השקול).

המתח על הקבל השקול שווה לסכום המתחים של כל הקבלים

אנרגיה האגורה בקבל: $U_c = \frac{1}{2} QV = \frac{1}{2} CV^2 = \frac{1}{2} \frac{Q^2}{C}$
העבודה שמבצעת הסוללה לטעינת קבל:

חומרים דיאלקטריים בקבל: הכנסת חומר דיאלקטרי לקבל מקטינה את השדה והמתח בקבל ולכן מגדילה את הקיבול.

קיבול של קבל המלא בחומר דיאלקטרי אחיד: $C' = \epsilon_r C_0$
במידה והקבל אינו מלא בחומר אחיד, ניתן לפצל אותו לקבלים חלקיים, לחשב את הקיבול של כל אחד ולחבר זור לפי החוקים של חיבור קבלים בטור או במקביל.

טעינה של קבל:

המתח והמטען כתלות בזמן במהלך הטעינה:
 $V_c(t) = V_0(1 - e^{-\frac{t}{RC}})$
 $q_c(t) = CV_0(1 - e^{-\frac{t}{RC}})$
המתח של הסוללה - V_0
R - התנגדות המעגל

הזרם כתלות בזמן:
 $I(t) = \frac{V_0}{R} e^{-\frac{t}{RC}}$

פריקה של קבל:
המתח והמטען כתלות בזמן במהלך הטעינה:
 $V_c(t) = V_0 e^{-\frac{t}{RC}}$
 $q_c(t) = CV_0 e^{-\frac{t}{RC}}$

הזרם כתלות בזמן (המטען ההתחלתי $Q_0 = CV_0$):
הזרם כתלות בזמן זהה לטעינה.

זמן אופייני: $\tau = RC$, נהוג להגיד שלאחר זמן של 5τ הקבל טעון/פרוק לגמרי

הכוח המגנטי - חוק לורנץ

חוק לורנץ - הכוח המגנטי:
 $\vec{F}_B = q\vec{v} \times \vec{B}$
ניתן לחשב את הכוח בשתי דרכים.

דרך טרמינלנטה (ראו מכפלה וקטורית בוקטורים).
דרך גודל וכיוון בנפרד, הגודל הוא: $F_B = qvB \sin \alpha$
כאשר α היא הזווית בין המהירות לשדה. וכיוון לפי כלל יד ימין:

שימו לב שאתם עם יד ימין!
כיוון הכוח הוא עבור מטען חיובי (עבור מטען שלילי הכוח בכיוון הפוך).

לא להפוך את הסדר של האצבע והאמה (עדיף לעשות קודם אקדה).

תנועה בשדה אחיד: מטען q בעל מסה m הנע במהירות v בשדה מגנטי אחיד (המאונך למהירות) עושה תנועה מעגלית, רדיוס המעגל הוא:

$R = \frac{mv}{qB}$

חוק פאראדי והשראות

כא"מ הנוצר במוט הנע בשדה מגנטי: $\epsilon = BLv \sin \alpha$
כאשר v היא מהירות המוט, L האורך שלו ו- α היא הזווית בין המהירות לשדה.

חוק פאראדי והשראות

אם v לא מאונך למהירות אז התנועה תהיה בורגית כאשר המעגל יהיה מסביב לשדה, רדיוס המעגל יהיה:

$R = \frac{mv \sin \alpha}{qB}$

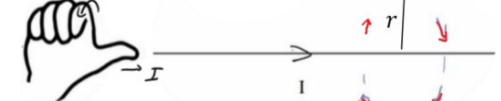
$\cos \alpha$ היא מהירות ההתקדמות לאורך ציר השדה. עבודת הכוח המגנטי: תמיד מתאפסת (כי הוא מאונך לתנועה).

השדה המגנטי

סימון וקטור לתוך הדף $\otimes$ והחוצה מהדף $\odot$ (אלינו)
שדה של תיל אינסופי:

$B = \frac{\mu_0 I}{2\pi r}$
כאשר r הוא המרחק מהתיל.

$\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} \text{ N/A}^2$ מקדם המגנטיות של הריק.
כיוון השדה לפי כלל יד ימין (או הבורג):

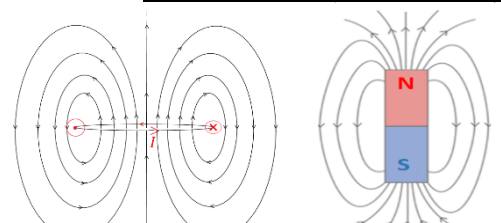


יחידות הסטנדרטיות של השדה המגנטי הן T (טסלה).
שדה במרכז של טבעת ברדיוס R:

$B = \frac{\mu_0 I}{2R}$

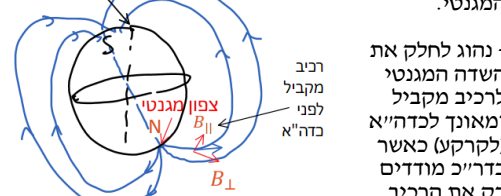


קווי שדה של טבעת, דיפול מגנטי (מגנטי):



השדה המגנטי של כדור הארץ:

הצפון הגאוגרפי אינו הצפון המגנטי.



נהוג לחלק את השדה המגנטי לרכיב מקביל ומאונך לכדה"א (לקרקע) כאשר בדרכי מודדים רק את הרכיב המקביל.

שדה של סליל אינסופי:

בתוך הסליל השדה אחיד ושווה ל: $B = \frac{\mu_0 NI}{L}$

N - מספר הליפופים הכולל. L - אורך הסליל.
ניתן להגדיר גם מספר הליפופים ליחידת אורך של הסליל:

$n = \frac{N}{L}$
כיוון, לפי כלל הבורג כאשר האצבעות בכיוון הזרם והאגודל בכיוון השדה.

מחוץ לסליל וקרוב אליו ניתן להתייחס לשדה כאפס.

כוח על תיל נושא זרם ובין שני תילים

גודל הכוח הפועל על תיל ישר בשדה אחיד באורך L הנושא זרם I הוא:

$F = BIL \sin \alpha$
 α היא הזווית בין השדה לכיוון הזרם.

את כיוון הכוח יש למצא לפי כלל יד ימין כמו בחוק לורנץ את מטען בודד כאשר כיוון הזרם (או כיוון ה-dl) מחליף את המהירות.

הכוח ליחידת אורך בין שני תילים מקבילים: $\frac{F}{L} = \frac{\mu_0 I_1 I_2}{2\pi d}$
d - המרחק בין התילים.

כוח משיכה אם הזרמים באותו כיוון ודחייה אם בכיוונים הפוכים

חוק פאראדי והשראות

כיוון הכא"מ הוא בכיוון של הכוח המגנטי הפועל על מטען חיובי בתוך המוט.

חוק פאראדי: $\epsilon = -\frac{d\phi_B}{dt}$

$\phi_B = \int \vec{B} \cdot d\vec{S} = B_{\perp} \cdot S$

השוויון השני נכון אם $B_{\perp}$ אחיד בכל השטח. הכאמ מתנהג כמו מקור מותח במעגל. בדרכי נמצא באמצעות החוק רק את גודל הכאמ ואת הכיוון נמצא לפי חוק לנץ.

חוק לנץ: הזרם נוצר בניגוד לשינוי בשטף.

האם השטף גדל או קטן?

נרצה להקטין את השטף

נרצה להגדיל את השטף

ניצור שדה מגנטי בכיוון הפוך לשדה הקיים

ניצור שדה מגנטי באותו הכיוון של השדה הקיים

נמצא את כיוון הזרם שייצור את השדה המתאים לפי כלל יד ימין

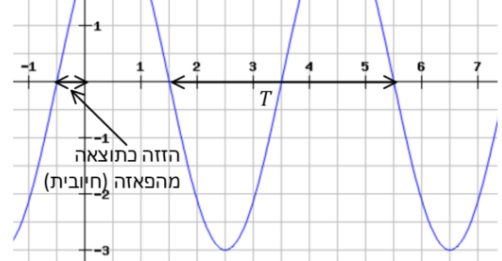
הספק של כוח הפועל על גוף בתנועה: $P = F \cdot v \cdot \cos \alpha$
כאשר v היא מהירות הגוף ו- α הזווית בין הכוח למהירות

מעגלי זרם חילופין

המתח והזרם במעגלי זרם חילופים:
 $V(t) = V_{\max} \sin(\omega t + \theta)$; $I(t) = I_{\max} \sin(\omega t)$
ניתן לעבוד גם עם פונקציית קוסינוס במקום סינוס ההבדל יהיה רק בפאזה. הפאזה בפונקציית סינוס גדולה ב- $\frac{\pi}{2}$ מהפאזה בקוסינוס.

תדירות הזוויתית: $\omega = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$
T זמן המחזור f - התדירות בהרץ

θ - היא הפאזה של המתח ביחס לזרם
דוגמה לגרף של המתח כתלות בזמן:



זמן מחזור הוא המרחק בין שיא לשיא וממנו ניתן לחשב את התדירויות.

הפאזה מזיזה את הגרף. פאזה חיובית מזיזה את הגרף שמאלה ושלילית ימינה.

חישוב הפאזה: $V(0) = V_{\max} \sin(\theta)$
הוא הערך באפס (חיתוך עם הציר האנכי בגרף) נגד במעגל מתח חילופין:

חוק אוהם: $V_R(t) = RI(t)$
R - התנגדות הנגד (קבוע).
הפאזה של המתח בנגד היא אפס ביחס לזרם.

קבל במתח חילופין:
הגדרת הקיבול, והקשר של המתח לזרם:

$Q(t) = CV_c(t)$; $I(t) = \frac{dQ}{dt} \Rightarrow I(t) = C \frac{dV_c(t)}{dt}$
C - קיבול (קבוע).

הפאזה של המתח בקבל היא $\theta = -\frac{\pi}{2}$ ביחס לזרם.

היגב של קבל: $x_c = \frac{1}{\omega c}$
היגב: מוגדר לפי $x = \frac{V_{\max}}{I_{\max}}$, להיגב יחידות של התנגדות

ונותן אומדן לסוג של התנגדות של הרכיב במעגל. בתדירות מאוד נמוכה, מתח המקור כמעט ולא משתנה ומקבלים מעגל מתח ישר, הקבל הופך לנתק. היגב גבוהה מאוד.

בתדירות מאוד גבוהה, המתח משתנה מהר מאוד והקבל לא מספיק להטען. הקבל הופך לקצר (מתח אפס). היגב נמוך מאוד.

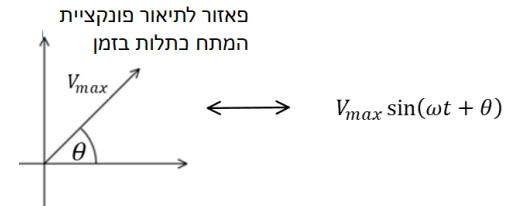
סליל במעגל מתח חילופין:

הקשר בין המתח לזרם: $V_L(t) = L \frac{di(t)}{dt}$
L - השראות (קבוע).

הפאזה של המתח בסליל היא $\theta = \frac{\pi}{2}$ ביחס לזרם.

היגב של סליל: $x_L = \omega L$

- בתדירות מאוד נמוכה, אין שינוי בזרם ולכן המתח של הסליל אפס, הסליל מתנהג כמו קצר, היגב נמוך מאוד.
 - בתדירות מאוד גבוהה, שינוי זרם גדול יוצר מתח נגדי גדול בסליל. הסליל הופך לנתק. היגב גבוה מאוד.
פאזורים: פאזור הוא תאור של גודל סינוס המשתנה בזמן באמצעות וקטור. גודל הוקטור הוא הערך המקסימלי והזווית עם הציר האופקי היא הפאזה.



בשביל לחבר שני גדלים התלויים בזמן נחבר את הפאזורים שלהם (הקטור השקול מתאר את הערך המקסימאלי והפאזה של התוצאה).

העכבה (אימפדנס) של המעגל

עכבה היא "ההתנגדות השקולה" של מעגל מתח חילופין

$$Z = \frac{V_{s_{max}}}{I_{max}} = \sqrt{(X_{LT} - X_{CT})^2 + R_T^2}$$

השוויון האחרון נכון רק למעגל טורי.

$V_{s_{max}}$ - המתח המקסימאלי של המקור.

X_{LT} , R_T , X_{CT} הם ההתנגדות השקולה, סכום ההיגבים של הקבלים וסכום ההיגבים של המשרנים.

$$\tan \theta_s = \frac{X_{LT} - X_{CT}}{R_T} \quad \text{זווית המופע של המקור:}$$

זרם אפקטיבי ומתח אפקטיבי: $V_{eff} = \frac{V_{max}}{\sqrt{2}}$; $I_{eff} = \frac{I_{max}}{\sqrt{2}}$

- הם שורש הממוצע של ריבוע הגודל (סוג של ממוצע בזמן רק לגודל המתח והזרם).

תהודה: מצב שבו הזרם הזרם האפקטיבי מקסימאלי.

מתרחשת כאשר פאזות המקור מתאפסת.

התדירות בה יש תהודה במעגל RLC טורי: $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$

הספק ממוצע בנגד: $\bar{P}_R = I_{eff} V_{R_{eff}} = I_{eff} V_{s_{eff}} \cos \theta_s$

θ_s - הפאזה של המקור

גורם ההספק: $\cos \theta_s$

- היחס בין ההספק בנגד להספק בקבל והמשרן.

- ככל שהגורם גבוה יותר כך ניצול האנרגיה במעגל טוב יותר.