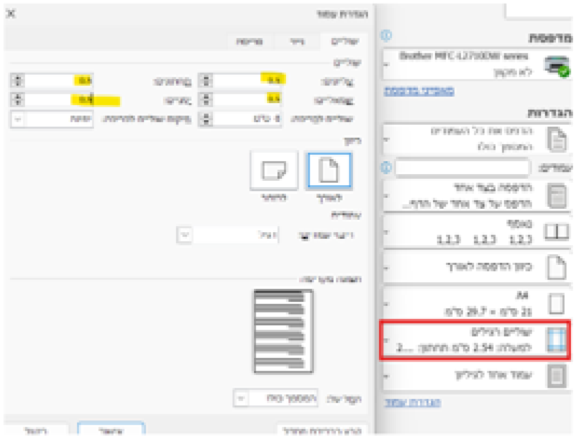
הוראות לדף הנוסחאות



הוראות הדפסה! :

את הדף יש להדפיס עם <u>שוליים מותאמות אישית ברוחב 0.5 בכל צד</u>.

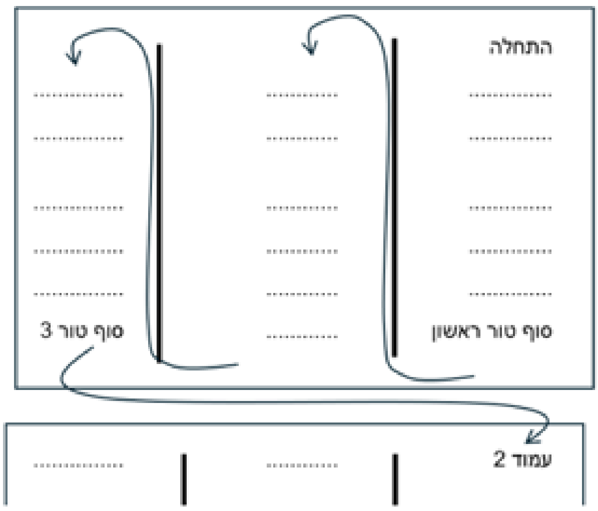
ב WORD, יש לבחור בלשונית הדפסה את חלון השולים, לבחור שולים מותאמים אישית ולשנות ל 0.5 בכל הכיוונים

<u>עריכה:</u>

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!!



<u>מבנה הדף:</u>

הדף בנוי משלושה טורים.
ההתחלה היא בפינה הימנית העליונה.
בסוף הטור הראשון עוברים לטור השני <u>באותו עמוד</u> (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.

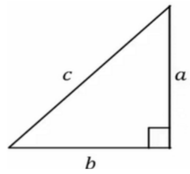
מבוא מתמטי GOOL

$\sin\alpha = \frac{a}{c} = \frac{\text{ניצב שמול}}{\text{יתר}}$

$\cos\alpha = \frac{b}{c} = \frac{\text{ניצב ליד}}{\text{יתר}}$

$\tan\alpha = \frac{a}{b} = \frac{\text{ניצב שמול}}{\text{ניצב ליד}}$

$\tan\alpha = \frac{\sin\alpha}{\cos\alpha}$; $\cot\alpha = \frac{b}{a} = \frac{\text{ניצב ליד}}{\text{ניצב שמול}} = \frac{1}{\tan\alpha}$



$a^2 + b^2 = c^2$

$\sin(90^\circ-\alpha)=\cos\alpha$; $\cos(90^\circ-\alpha)=\sin\alpha$ $\tan(90^\circ-\alpha)=\cot\alpha$; $\cot(90^\circ-\alpha)=\tan\alpha$	$90^\circ-\alpha$
$\sin(90^\circ+\alpha)=\cos\alpha$; $\cos(90^\circ+\alpha)=-\sin\alpha$ $\tan(90^\circ+\alpha)=-\cot\alpha$; $\cot(90^\circ+\alpha)=-\tan\alpha$	$90^\circ+\alpha$
$\sin(180^\circ-\alpha)=\sin\alpha$; $\cos(180^\circ-\alpha)=-\cos\alpha$ $\tan(180^\circ-\alpha)=-\tan\alpha$; $\cot(180^\circ-\alpha)=-\cot\alpha$	$180^\circ-\alpha$
$\sin(-\alpha)=-\sin\alpha$; $\cos(-\alpha)=\cos\alpha$ $\tan(-\alpha)=-\tan\alpha$; $\cot(-\alpha)=-\cot\alpha$	$-\alpha$
$\sin 2\alpha = 2\sin\alpha\cos\alpha$ $\cos 2\alpha = \cos^2\alpha-\sin^2\alpha = 1-2\sin^2\alpha = 2\cos^2\alpha-1$	2α
$\sin(\alpha\pm\beta)=\sin\alpha\cos\beta\pm\sin\beta\cos\alpha$ $\cos(\alpha\pm\beta)=\cos\alpha\cos\beta\mp\sin\alpha\sin\beta$	$\alpha\pm\beta$

סכום והפרש של פונקציות:

$$\sin\alpha\pm\sin\beta = 2\sin\left(\frac{\alpha\pm\beta}{2}\right)\cos\left(\frac{\alpha\mp\beta}{2}\right)$$

$$\cos\alpha+\cos\beta = 2\cos\left(\frac{\alpha+\beta}{2}\right)\cos\left(\frac{\alpha-\beta}{2}\right)$$

$$\cos\alpha-\cos\beta = 2\sin\left(\frac{\alpha+\beta}{2}\right)\sin\left(\frac{\alpha-\beta}{2}\right)$$

פתרון משוואות טריגונומטריות:

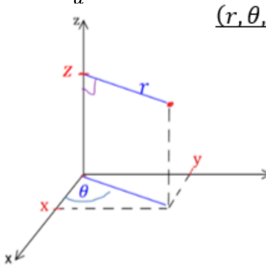
$x_1=\alpha+2\pi k$ $x_2=\pi-\alpha+2\pi k$	$\sin x=\sin\alpha$
$x_1=\alpha+2\pi k$ $x_2=-\alpha+2\pi k$	$\cos x=\cos\alpha$
$x=\alpha+\pi k$	$\tan x=\tan\alpha$

נגזרות ואינטגרלים:

- נגזרת של מכפלה: $y(x)=f(x)g(x)\to y'(x)=f'(x)g(x)+f(x)g'(x)$
- כלל שרשרת: אם y היא פונקציה של x ו- x הוא פונקציה של t אז: $\frac{dy}{dt}=\frac{dy}{dx}\cdot\frac{dx}{dt}$
- נגזרות נוספות: $\frac{d}{dx}\left(\frac{1}{x}\right)=-\frac{1}{x^2}$; $\frac{d}{dx}(\sin x)=\cos x$; $\frac{d}{dx}(\cos x)=-\sin x$; $\frac{d}{dx}(e^x)=e^x$; $\frac{d}{dx}(\ln(x))=\frac{1}{x}$
- אינטגרל היא פעולה הפוכה לנגזרת, מבצע סכימה על ערכי הפונקציה ונותן את השטח מתחת לגרף הפונקציה. אינטגרל לא מסוים- מוסיפים קבוע לתוצאת האינטגרל. אינטגרל מסוים- מציבים גבולות בתוצאה של האינטגרל:

$$\int_a^b x^n\,dx = \frac{x^{n+1}}{n+1}\Big|_a^b = \frac{b^{n+1}}{n+1}-\frac{a^{n+1}}{n+1}$$

קואורדינטות גליליות (r,θ,z):



$x = r\cos\theta$

$y = r\sin\theta$

$z = z$

$r=\sqrt{x^2+y^2}$

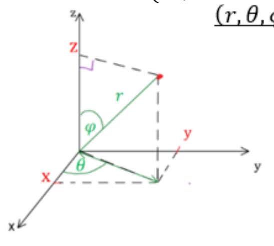
$\tan\theta=\frac{y}{x}$

$dl = dr/rd\theta(\text{טבעת})/dz$

$ds = rdrd\theta(\text{דיסקה})/rd\theta dz(\text{קליפה גלילית דקה})/drdz$

$dv = rd\theta drdz(\text{גליל מלא או קליפה גלילית עבה})$

קואורדינטות כדוריות (r,θ,φ):



$z = r\cos\varphi$

$x = r\sin\varphi\cos\theta$

$y = r\sin\varphi\sin\theta$

$r=\sqrt{x^2+y^2+z^2}$

$\tan\theta=\frac{y}{x}$

$\cos\varphi=\frac{z}{r}=\frac{z}{\sqrt{x^2+y^2+z^2}}$

$dl = dr/r\sin\varphi d\theta/rd\varphi$

$ds = r^2\sin\varphi d\theta d\varphi(\text{מעטפת כדור})$

$dv = r^2\sin\varphi d\theta d\varphi dr(\text{כדור מלא / קליפה כדורית עבה})$

צפיפות נפחית/משטחית/אורכית:

$\rho=\frac{M}{V}$; $\sigma=\frac{M}{S}$; $\lambda=\frac{M}{l}$

V,S,l הם נפח, שטח ואורך הגוף.

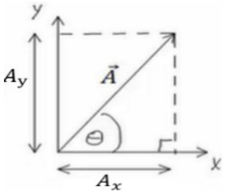
אלמנט מסה אינפיניטסימאלי אורכי/משטחי/נפחי:

$dm=\lambda dl/\sigma ds/\rho dv$

$dl/ds/dv$ – ראו קואורדינטות

וקטורים GOOL

פירוק לרכיבים:



$A_x=|\vec{A}|\cos\theta$

$A_y=|\vec{A}|\sin\theta$

$|\vec{A}|=\sqrt{A_x^2+A_y^2}$

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

כפל בסקלר: $\alpha\vec{A}=(\alpha A_x,\alpha A_y)$

מכפלה סקלרית: שתי דרכים לביצוע המכפלה:

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

α - זווית בין הוקטורים.

- תוצאת המכפלה היא תמיד סקלר (ולא וקטור).
- מכפלה בין וקטורים מאונכים מתאפסת, זו דרך **לבדוק האם וקטורים מאונכים**.

פתיחת סוגרים והעלאה בריבוע:

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

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

זווית בין שני וקטורים: $\cos\alpha=\frac{A_xB_x+A_yB_y}{|\vec{A}|\cdot|\vec{B}|}=\frac{\vec{A}\cdot\vec{B}}{|\vec{A}|\cdot|\vec{B}|}$

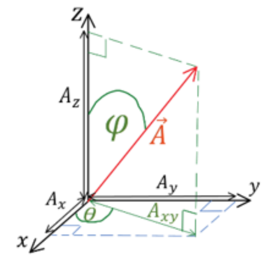
וקטור יחידה: $\hat{A}=\frac{\vec{A}}{|\vec{A}|}$

וקטור בשלושה מימדים:

$0\le\varphi\le\pi$

$0\le\theta\le2\pi$

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



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

- פירוק לרכיבים: $A_{xy}=|\vec{A}|\sin\varphi$; $A_z=|\vec{A}|\cos\varphi$

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

מכפלה וקטורית:

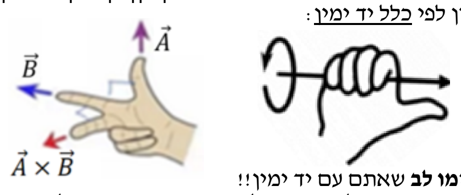
- דרך 1 לעשות את המכפלה עם דטרמיננטה:

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

- דרך 2 לפי גודל וכיוון בנפרד:

גודל המכפלה הוא: $|\vec{A}\times\vec{B}|=|\vec{A}||\vec{B}||\sin\alpha|$

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

רוטור (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:

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

בכדוריות (*):

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

(*) שימו לב שהזווית φ עם ציר ה-z והזווית 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: $a_{(t)}=\frac{dv}{dt}=\dot{v}=\frac{d^2x}{dt^2}=\ddot{x}$

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**:

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

שטחים מתחת לגרף הפונקציה (גם בתאוצה משתנה):

- השטח מתחת לגרף הפונקציה של המהירות כתלות בזמן שווה להעתק, כאשר שטח מתחת 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

וקטור המיקום: $\vec{r}=x\hat{x}+y\hat{y}+z\hat{z}$

וקטור ההעתק: $\Delta\vec{r}=\vec{r}_2-\vec{r}_1$

וקטור המהירות הממוצעת (velocity): $\bar{\vec{v}}=\frac{\Delta\vec{r}}{\Delta t}$

וקטור המהירות הרגעית (velocity): $\vec{v}=\frac{d\vec{r}}{dt}$

- וקטור המהירות הרגעית תמיד בכיוון משיק למסלול

וקטור התאוצה הממוצעת: $\bar{\vec{a}}=\frac{\Delta\vec{v}}{\Delta t}$

וקטור התאוצה הרגעית: $\vec{a}(t)=\frac{d\vec{v}}{dt}$

גודל המהירות (Speed): $|\vec{v}|=\frac{dS}{dt}$, כאשר S זה הדרך.

משוואת מסלול (דו מימד): פונקציה מהצורה $y(x)$. סרטוט של הפונקציה הוא המסלול של הגוף במישור. ניתן למצוא את המשוואה באמצעות בידוד משתנה הזמן מהפונקציה $x(t)$ והצבה ב $y(t)$.

תאוצה משיקית: $|\vec{a}_t|=\frac{\vec{a}\cdot\vec{v}}{|\vec{v}|}=\frac{d|\vec{v}|}{dt}$; $\vec{a}_t=\frac{(\vec{a}\cdot\vec{v})}{|\vec{v}|^2}\vec{v}$

- התאוצה המשיקית היא הרכיב של התאוצה שמשיק למהירות (או למסלול) והיא משנה רק את גודל המהירות.

תאוצה נורמלית: $\vec{a}_n=\vec{a}-\vec{a}_t$

$|\vec{a}_n|=|\vec{a}-\vec{a}_t|=\frac{|\vec{a}\times\vec{v}|}{|\vec{v}|}$

- התאוצה הנורמלית היא הרכיב של התאוצה שמאונך למהירות (או למסלול) והיא משנה רק את כיוון המהירות.

רדיוס עקמומיות: $R=\frac{|\vec{v}|^2}{|\vec{a}_n|}$

תנועה יחסית (טרנס' גלילי) GOOL

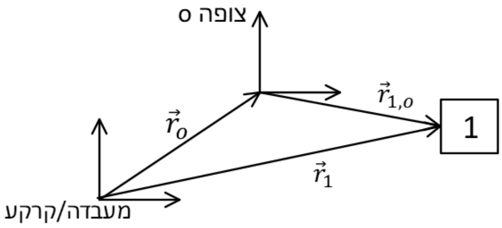
המיקום, המהירות והתאוצה של גוף 1 ביחס לגוף 2:

$\vec{r}_{1,2}=\vec{r}_1-\vec{r}_2$; $\vec{v}_{1,2}=\vec{v}_1-\vec{v}_2$; $\vec{a}_{1,2}=\vec{a}_1-\vec{a}_2$

הנוסחה וקטורית אבל אפשר להשתמש לכל ציר בנפרד.

שיטה שניה -שימוש בתרשים וקטורים:

1. נצייר ראשית ונשרטט את הוקטורים $\vec{r}_1$ ו- $\vec{r}_o$ יוצאים מהראשית לפי האינפורמציה הנתונה בתרגיל (הגודל והכיוון שלהם).
2. נצייר ראשית צירים של הצופה בקצה הוקטור $\vec{r}_o$.
3. נשרטט את הוקטור $\vec{r}_{1,o}$ מהראשית של הצופה לפי הנתונים בתרגיל וכך שהראש שלו נפגש עם הראש של הוקטור $\vec{r}_1$.
4. נעשה טריגו ונמצא את נתוני הוקטורים החסרים.



משפט הקוסינוס (לכל סוגי המשולשים):

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

γ – הזווית מול הצלע c (יכולה להיות כל צלע במשולש).

<u>משפט הסינוסים (לכל סוגי המשולשים):</u>

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

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

<u>המהירות שמודד מד לייזר:</u>

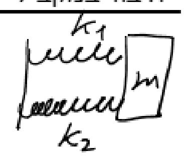
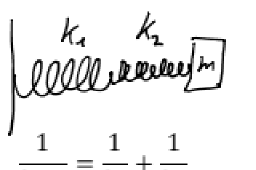
$$\vec{v}_{\text{שמודד לייזר}} = \frac{\dot{x}\cdot\hat{x} + \dot{y}\cdot\hat{y}}{\sqrt{x^2+y^2}} = \frac{d}{dt}|\vec{r}|$$

- מהירות זו היא הרכיב הרדיאלי של המהירות או הרכיב של המהירות שמקביל לוקטור המיקום של הגוף ביחס לצופה המודד.

קפיצים GOOL

<u>חוק הוק – הכוח של קפיץ:</u> $\boldsymbol{F = -k(x - x_0)}$

כאשר $\boldsymbol{x}$ הוא מיקום הגוף ו- $\boldsymbol{x_0}$ המיקום שבו הקפיץ רפוי.

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

תנועה מעגלית (ברדיוס קבוע) GOOL

<u>הדרך בתנועה מעגלית:</u> $S = \Delta\theta \cdot R$

- הדרך בתנועה מעגלית היא אורך הקשת שעבר הגוף במעגל. $\Delta\theta$ היא שינוי הזווית או הזווית שמול הקשת ויש להציב אותה ברדיאנים!

<u>גודל המהירות הקווית הרגעית (*speed*):</u> $v(t) = \frac{dS}{dt}$

-כיוון המהירות תמיד משיק למעגל

<u>מהירות זוויתית:</u> $\omega = \frac{d\theta}{dt} = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$

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

<u>קשר בין המהירות הקווית לזוויתית:</u> $v = \omega R$

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

<u>הכוחות למרכז המעגל:</u> $\Sigma F_{\text{למרכז המעגל}} = m\frac{v^2}{R} = m\omega^2 R$

<u>תאוצה זוויתית:</u> $\alpha = \frac{d\omega}{dt}$

<u>תאוצה משיקית(רק בתנועה לא קצובה):</u> $a_\theta = \frac{d|\vec{v}|}{dt} = \alpha R$

<u>הגובה במעגל אנכי:</u> $h = R(1 - cos\,\theta)$

- כאשר h ו- θ נמדדים מתחתית המעגל.

<u>הכוח הצנטריפוגלי:</u> $F_r = m\omega^2 R$

- 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.

<u>וקטור המיקום:</u> $\vec{r} = R\cos\theta\,\hat{x} + R\sin\theta\,\hat{y}$

<u>הקשר בכללי בין המהירות הקווית לזוויתית:</u> $\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r}$

<u>הקשר הכללי בין התאוצה המשיקית לתאוצה הזוויתית:</u>

$$\vec{a}_\theta = \vec{\alpha} \times \vec{r}$$

כוח גרר וכוח ציפה GOOL

<u>כוח גרר הוא כוח מהצורה:</u> $\vec{F} = -k\vec{v}$

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

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

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

<u>כוח סטוקס - כוח גרר שפועל על **כדור** בתוך נוזל:</u>

η- צמיגות הנוזל, R - רדיוס הכדור $\vec{F}_v = -6\pi\eta R\vec{v}$

<u>כוח ציפה:</u> 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**.

עבודה ואנרגיה GOOL

<u>עבודה של כוח קבוע :</u>

$$W = \vec{F}\cdot\Delta\vec{r} = |\vec{F}|\cdot|\Delta\vec{r}|\cdot\cos\alpha = F_x\Delta x + F_y\Delta y + F_z\Delta z$$

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).

<u>הקשר בין העבודה כוללת לאנרגיה קינטית:</u>

$W_{\Sigma F} = \Delta E_k$ העבודה של **כל הכוחות** שפועלים על הגוף

$E_k = \frac{1}{2}mv^2$ אנרגיה קינטית

<u>כוח משמר:</u>

- **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: $W_c = -\Delta U$

האנרגיה הפוטנציאלית הכובדית: $U_g = mgh$

האנרגיה הפוטנציאלית האלסטית: $U_{el} = \frac{1}{2}kx^2$

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

<u>אנרגיה (מכאנית) כללית:</u> $E = E_k + U$

U - סכום כל האנרגיות הפוטנציאליות שקיימות בבעיה.

<u>משפט עבודה אנרגיה:</u> $E_i + W_{NC} = E_F$

W_{NC} העבודה של כל הכוחות הלא משמרים

<u>חוק שימור האנרגיה:</u>

אם כל הכוחות משמרים (או העבודה של הכוחות הלא משמרים שווה לאפס) אז האנרגיה הכללית נשמרת

<u>העבודה של כוח לא קבוע:</u>

$$W = \int\vec{F}\cdot\mathrm{d}\vec{r} = \int\left(F_x\,\mathrm{d}x + F_y\,\mathrm{d}y + F_z\,\mathrm{d}z\right)$$

בשביל הנוסחה צריך גם משוואה של המסלול.

דוגמה בדו-מימד: נתון $y(x) = x^5$, באמצעות המשוואה עוברים למשתנה אחד. בדוגמה, נציב באינטגרל במקום y את x^5 ו- $dx \cdot$ נגזרת $= dy$, בדוגמה $dy = 5x^4dx$. הגבולות של המשתנה אליו עברנו (בדוגמה גבולות של x)

<u>איך בודקים אם כוח הוא משמר:</u>

אם ורק אם $\vec{\nabla}\times\vec{F} = 0$, אז הכוח משמר.

נוסחת הרוטור בפרק וקטורים.

הערה: צריך שכל רכיב יתאפס בנפרד.

<u>נקודת שיווי משקל מתקיימת כאשר:</u> $\Sigma\vec{F} = 0$ או $\frac{\partial U}{\partial x} = 0$

שיווי משקל יציב(הגוף חוזר בתזוזה קטנה): $U_x'' > 0$

שיווי משקל רופף (הגוף מתרחק בתזוזה קטנה): $U_x'' < 0$

שיווי משקל אדיש (לא חוזר ולא ממשיך) כשאנרגיה קבועה

- אם יש כמה ממדים אז $\vec{\nabla}U = 0$

שיווי משקל יציב - כל הנגזרות השניות גדולות מאפס

שיווי משקל רופף - כל הנגזרות השניות קטנות מאפס

אוכף-חלק מהנגזרות השניות גדול מאפס וחלק קטן מאפס

<u>חישוב אנרגיה פוטנציאלית מכוח משמר:</u>

נתונה פונקציית כוח וצריך למצוא U שמקיימת

$\frac{\partial U}{\partial x} = -F_x$ וגם $\frac{\partial U}{\partial y} = -F_y$ וגם $\frac{\partial U}{\partial z} = -F_z$

שלב 1 – נעשה $U = -\int F_x dx + g(y,z)$

כאשר $g(y,z)$ היא פונקציה כללית שתלויה רק ב z,y

דוגמה: $\vec{F}(x,y,z) = 2xyz\hat{x} + (zx^2+3)\hat{y} + yx^2\hat{z}$

$$U = -\int 2xyzdx + g(y,z) = -x^2yz + g(y,z)$$

שלב 2 – נעשה $\frac{\partial U}{\partial y} = -F_y$ ומשם נמצא את $g(y,z)$

באמצעות אינטגרל על y ונוסיף $h(z)$. בדוגמה:

נציב ב $\frac{\partial U}{\partial y} = -F_y$: $-x^2z + \frac{\partial g(y,z)}{\partial y} = -(zx^2+3)$

נעשה אינטגרל ונוסיף $h(z)$: $g(y,z) = -3y + h(z)$

עכשיו $U = -x^2yz - 3y + h(z)$

שלב 3- נעשה $\frac{\partial U}{\partial z} = -F_z$ ומשם נמצא את $h(z)$ באמצעות אינטגרל על z ונוסיף קבוע. בדוגמה:

נציב ב $\frac{\partial U}{\partial z} = -F_z$: $-x^2y + \frac{\partial h(z)}{\partial z} = -yx^2$

נעשה אינטגרל ונוסיף קבוע: $h(z) = C$

קבלנו: $U = -x^2yz - 3y + C$

שלב 4 - בשביל למצוא את C צריך תנאי על האנרגיה לדוגמה $U(0,0,0) = 0$, אם אין תנאי נשאיר את C .

- אם אין תלות ב- Z בבעיה אז רק שלבים 1-2 וקבוע.

הספק ונצילות GOOL

<u>הספק ממוצע:</u> $P_{avg} = \frac{W}{\Delta t}$

<u>הספק רגעי:</u> $P = \frac{\mathrm{d}W}{\mathrm{d}t} = \vec{F}\cdot\vec{v} = |\vec{F}||\vec{v}|cos\alpha$

$\vec{F}$ - הכוח שפועל על הגוף ו- $\vec{v}$ היא מהירות הגוף.

<u>נצילות:</u> $\eta = \frac{W_{out}}{E_{in}} = \frac{P_{out}}{P_{in}}$

כאשר out מציין את החלק המנוצל על ידי המערכת ו- in מציין את כל מה שמושקע.

מתקף ותנע GOOL

התנע של גוף: $\vec{p} = m\vec{v}$

הניסוח הכללי יותר לחוק השני של ניוטון: $\sum\vec{F} = \frac{\mathrm{d}\vec{p}}{\mathrm{d}t}$

המתקף של כוח: $\vec{J} = \int\vec{F}\,\mathrm{d}t$

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:

$$\vec{J}_{\Sigma\vec{F}} = \Delta\vec{p}$$

חוק שימור התנע: אם סכום הכוחות החיצוניים על מערכת גופים מתאפס אז התנע הכולל של המערכת נשמר.

הנוסחה משימור תנע: $m_1\vec{v}_1 + m_2\vec{v}_2 = m_1\vec{u}_1 + m_2\vec{u}_2$

בד"כ רושמים את הנוסחה פשוט לכל ציר בנפרד.

<u>התנגשות אלסטית:</u> יש גם שימור אנרגיה ונוסיף למשוואת התנע את המשוואה: $m_1v_1^2 + m_2v_2^2 = m_1u_1^2 + m_2u_2^2$

אם ההתנגשות חזיתית (במימד אחד) אז במקום המשוואה של האנרגיה נרשום: $v_1 + u_1 = v_2 + u_2$

<u>התנגשות אלסטית לא חזיתית בין שני גופים בעלי **מסות שוות ואחד הגופים במנוחה לפני ההתנגשות:**</u> הזווית בין המהירויות אחרי ההתנגשות תהיה 90 מעלות.

<u>התנגשות פלסטית</u> (שני הגופים נעים יחדיו לאחר ההתנגשות): $m_1v_1 + m_2v_2 = (m_1 + m_1)u$

בהתנגשות פלסטית לא יכול להיות שימור אנרגיה.

<u>התנגשויות שהן לא פלסטיות ולא אלסטיות:</u> אין שימור אנרגיה והגופים לא נעים יחדיו. יהיה רק שימור תנע.

<u>התנגשויות קצרות:</u> ברוב ההתנגשויות הזמן של ההתנגשות מאוד קצר ולכן ניתן להזניח את ההשפעה (המתקף) של כוחות קבועים כמו הכובד.

<u>מקדם תקומה:</u> $\mathrm{e} = \frac{u_2 - u_1}{v_1 - v_2}$

בין 0 ל 1 , ככל שיותר גבוה יותר אנרגיה נשמרת אך לא ניתן לדעת כמה. שווה 1 באלסטית ו- 0 בפלסטית.

<u>התנגשויות ללא שימור תנע:</u> אם בפגיעה הנורמל גדול מאוד אז לא נזניח אותו ונחשב את המתקף שלו והשינוי בתנע של המערכת כתוצאה מכך. בנוסף גם החיכוך הקינטי יכול להיות מאוד גדול בעקבות הנורמל ונתחשב גם בו.

מרכז מסה GOOL

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 :

$$x_{c.m.} = \frac{m_1x_1 + m_2x_2}{m_1 + m_2}$$

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 ממשיכה בהתאמה.

<u>מספר גופים קשיחים (לא נקודתיים):</u> עושים מרכז מסה בין מרכזי המסה.

<u>גוף עם חור:</u> נעשה מרכז מסה של הגוף המלא עם מרכז מסה של החור כאשר המסה של החור שלילית.

תאוצת מרכז המסה תלויה רק בכוחות החיצוניים:

$$\Sigma F_{ext} = ma_{c.m}$$

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:

$$x_{c.m} = \int xdm$$

כנ"ל לגבי y ו- z, לחישוב dm הסתכלו במבוא המתמטי.

מומנט התמד GOOL

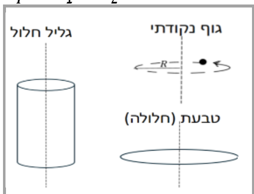
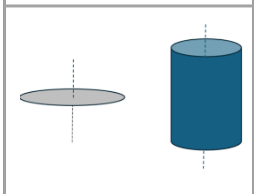
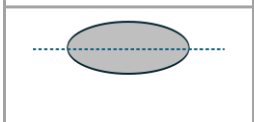
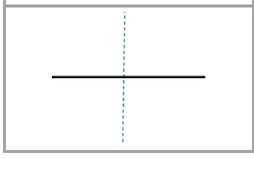
אם גוף קשיח מסתובב סביב ציר סיבוב **כל הנקודות על הגוף מבצעות תנועה מעגלית באותה המהירות הזוויתית** (אך לא באותה מהירות קווית)

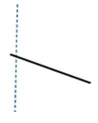
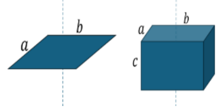
<u>מומנט התמד של מערכת גופים נקודתיים:</u> $I = \Sigma m_i r_i^2$

<u>משפט שטיינר:</u> $I' = I_{c.m.} + md^2$

כאשר d הוא המרחק בין הצירים ו m היא המסה הכוללת של הגוף. <u>הערה:</u> משפט שטיינר פועל רק **לצירים מקבילים**, ורק כאשר אחד הצירים עובר **במרכז המסה**.

<u>אדטיביות:</u> 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: $I = mR^2$ טבעת וגליל חלול סביב הציר המרכזי: $I_{c.m.} = mR^2$	
דיסקה/ גליל מלא במרכז מסה סביב ציר z -אנך לדיסקה $I_{c.m.} = \frac{1}{2}mR^2$	
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 $I_{c.m.} = \frac{m(a^2+b^2)}{12}$	

<u>נוסחה המקשרת בין צירים שונים</u>: $I_z = I_x + I_y$

אם $I_x = I_y$ (בדר"כ מסימטריה) אז $I_z = 2I_x$

<u>מבנה הגוף **סימטרי לאורך ציר Z**</u> : 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.

<u>חישוב עם אינטגרל, עבור גוף קשיח</u>: $I = \int r^2\,dm$

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 GOOL

<u>מומנט כוח</u>: $\vec{\tau} = \vec{r} \times \vec{F}$

כאשר $\vec{r}$ הוא וקטור שיוצא מהציר עד לנקודה שבה פועל הכוח (ניתן לחשב את המכפלה באמצעות דטרמיננטה או באמצעות גודל וכיוון)

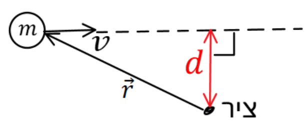
<u>גודל המומנט</u> : $|\vec{\tau}| = |\vec{r}||\vec{F}|\sin\alpha = |\vec{F}|r_{\perp}$

כאשר $r_{\perp}$ הוא הרכיב של $\vec{r}$ המאונך לכוח
כיוון לפי כלל יד ימין או כלל הבורג.

תנע זוויתי (תנ"ז) GOOL

<u>תנ"ז</u>: $\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p}$

$\vec{r}$ - הוא וקטור המיקום של הגוף, $\vec{p}$ - התנע הקווי
<u>עבור גוף הנע בקו ישר ניתן לחשב את התנ"ז לפי</u>:



$|\vec{L}| = mvd$

כאשר d זה המרחק האפקטיבי.
v – המהירות.

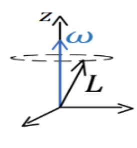
<u>הקשר בין תנ"ז למומנט כוח</u>: $\sum\vec{\tau} = \frac{d\vec{L}}{dt}$

<u>חוק שימור התנע הזוויתי</u>:
אם $\sum\vec{\tau}_{ext} = 0$ אז התנע הזוויתי נשמר

<u>תנ"ז של תנועה משולבת, מערכת גופים שמסתובבים סביב מרכז מסה שנע:</u> $\vec{L} = \vec{r}_{c.m.} \times \vec{p}_{c.m.} + \vec{L}_{c.m.}$

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.

<u>פרצסיה (נקיפה)</u>:



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 GOOL

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

<u>תנע **קווי** של גוף קשיח</u>: $\vec{p} = M\vec{v}_{c.m.}$

<u>**תנ"ז**</u> :
- 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
- תנ"ז 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 התנ"ז ביחס לציר העובר במרכז המסה ושווה ל- $\vec{L}_{c.m.} = I_{c.m.}\vec{\omega}$

<u>אנרגיה קינטית סיבובית</u>:
- סביב ציר **קבוע** כלשהו: $E_k = \frac{1}{2}I\omega^2$
- תנועה משולבת (גוף נע ומסתובב סביב מרכז המסה):
$E_k = \frac{1}{2}mv_{c.m.}^2 + \frac{1}{2}I_{c.m.}\omega^2$
- תנועה משולבת שהסיבוב אינו סביב מרכז מסה (*):

$$E_k = \frac{1}{2}mv_o^2 + \frac{1}{2}I_o\omega^2 + m\vec{r}_{c.m.,o}\cdot(\vec{v}_0 \times \vec{\omega})$$

כאשר I_0 מומנט ההתמד ביחס לציר, $\vec{v}_0$ 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

<u>גלגול ללא החלקה</u>: מהירות הנקודה שנוגעת במשטח מתאפסת (ביחס למשטח)← $v_{c.m.} = \omega R$; $a_{c.m.} = \alpha R$
- בגל"ה החיכוך הוא סטטי ולכן אין איבוד אנרגיה.

<u>איך נגשים לשאלות?</u>

חוקי שימור

בודקים מה נשמר:
1. אנרגיה אם כל הכוחות משמרים.
2. תנע קווי אם סכום הכוחות החיצוניים מתאפס.
3. תנ"ז אם סכום המומנטים החיצוניים מתאפס.

דרך כוחות ומומנטים

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

הידרוסטטיקה GOOL

<u>זורמים</u>: נוזלים וגזים (כל חומר שיכול לזרום)

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

מוצקים	צפיפות (kg/m^3)	נוזלים	צפיפות (kg/m^3)
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	בנזין	0.68×10^3
עץ (טיפוסי)	$0.3–0.9 \times 10^3$	**גזים**	
זכוכית רגילה	$2.4–2.8 \times 10^3$	אוויר	1.29
קרח(H_2O)	0.917×10^3	הליום	0.179
עצם	$1.7–2.0 \times 10^3$	פחמן דו-חמצני (CO_2)	1.98
		אדי מים (100°C)	0.598

<u>לחץ</u>: $P = \frac{F}{A}$

- F - גודל הכוח המאונך למשטח. A – שטח.
- הלחץ הוא סקלר. יחידות ב SI: $1Pa = 1N/m^2$
- זורמים מפעילים לחץ בכל הכיוונים.
- עבור גוף במנוחה, הלחץ זהה מכל הכיוונים.
- אם אין זרימה אז הלחץ מאונך לדופן,
- רכיב מקביל לדופן יגרום לזרימה.

<u>הלחץ בעומק h בתוך נוזל(בעל צפיפות אחידה)</u>: $P = \rho gh$

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

<u>לחץ בזורם בעל צפיפות משתנה</u>:

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

<u>לחץ אטמוספרי</u>:

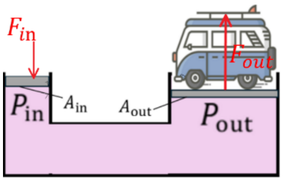
$P_0 = 1.013 \cdot 10^5 Pa = 101.3\,kPa = 1atm$
$1bar = 10^5 Pa$

<u>לחץ יחסי</u> (הלחץ ביחס ללחץ האטמוספרי): $P = P_0 + P_G$

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

<u>עקרון פסקל</u> : אם לחץ חיצוני מופעל על זורם תחום אז הלחץ בכל נקודה בזורם גדל באותה ערך.

<u>מערכת הידראולית</u>:



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

<u>כוח ציפה</u>: $F_b = \rho_l V g$

ρ_l - צפיפות הזורם. V - נפח הגוף.

הידרודינמיקה GOOL

<u>זרימה למינרית (שכבתית)</u>: זורם הנע בשכבות מקבילות ללא הפרעה בין השכבות.

<u>זרימה טורבולנטית (עירבולית)</u>: זרימה באופן לא מסודר ואקראי. בדרך מכילה מערבולות שנקראות זרמי אדי. איבוד אנרגיה גבוה.

<u>ספיקה מסית</u> Q_m (המסה של הזורם שעוברת דרך שטח חתך ביחידת זמן): $Q_m = \frac{\Delta m}{\Delta t} = \rho A v$

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

<u>ספיקה נפחית</u> Q_V (נפח הזורם העובר דרך שטח חתך ביחידת זמן): $Q_V = \frac{\Delta V}{\Delta t} = Av$

במצב יציב הספיקה לא משתנה לאורך הזרימה:
$Q_{m_1} = Q_{m_2}$

<u>משוואת הרציפות</u>: $\rho_1 A_1 v_1 = \rho_2 A_2 v_2$

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

<u>עקרון ברנולי</u>: הלחץ הפוך למהירות הזורם

<u>משוואת ברנולי</u>:

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

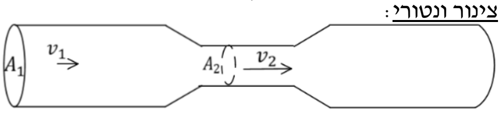
או

$$\frac{1}{2}\rho v^2 + \rho g h + P = const$$

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

<u>חוק טוריצ'לי</u>: מהירות הזרימה של נוזל דרך חור בתחתית של מיכל מלא בגובה h , זהה למהירות שצובר גוף בנפילה חופשית מאותו הגובה $v = \sqrt{2gh}$

<u>צינור ונטורי</u>:



חום וחוק הראשון של התרמודינמיקה GOOL

$1\,cal/\,1kcal$ היא כמות החום הדרושה בשביל להעלות 1 גרם /קילוגרם של מים במעלה אחת (צלזיוס):

$1\,cal = 4.186\,J$
$1\,kcal$ (או Cal עם C גדולה) $= 4.186\,kj$

<u>אנרגיה פנימית</u> - סך האנרגיות של כל המולקולות בחומר.

<u>אנרגיה פנימית של גז אידיאלי מונואטומי</u>: $E_{int} = \frac{3}{2}nRT$

<u>אנרגיה פנימית של גז אידיאלי **דו-אטומי**</u>: $E_{int} = \frac{5}{2}nRT$

n - מספר המולים של החומר. T – טמפרטורה.

<u>חישוב חום</u>: $Q = mc\Delta T$

m - מסת הגוף. c (קטנה) קיבול החום **הסגולי** (קיבול חום של יחידת מסה) תלוי רק בסוג החומר. ΔT - שינוי בטמפ'.

C (גדולה) קיבול החום הכולל של הגוף: $C = mc$

קיבול חום סגולי c בטמפרטורה $20°C$ ובלחץ $1atm$

חומר	$c\,[J/(kg \cdot °C)]$	$c\,[cal/(g \cdot °C)]$
אלומיניום	900	0.22
אלכוהול (אתילי)	2400	0.58
נחושת	390	0.093
זכוכית	840	0.20
ברזל / פלדה	450	0.11
עופרת	130	0.031
שיש	860	0.21
כספית	140	0.033
כסף	230	0.056
עץ	1700	0.40
קרח(−5°C)	2100	0.50
מים נוזליים (15°C)	4186	1.00
קיטור(110°C)	2010	0.48
גוף האדם (ממוצע)	3470	0.83

<u>חום כמוס</u>: חום שהולך לשינוי מצב הצבירה של החומר ואינו משנה את הטמפרטורה: $Q = m \cdot L$

Q - החום הכמוס בחומר. m - מסת הגוף.

L - חום כמוס ליחידת מסה (תלוי בחומר ונמצא בטבלה).

חומר	נק' היתוך (°C)	L_f היתוך (kJ/kg)	נק' רתיחה (°C)	L_v אידוי (kJ/kg)
חמצן	-219	14	-183	210
חנקן	-210	26	-195.8	200
אתנול	-114	104	78	850
אמוניה	-117	33	-33.4	137
מים	0	333	100	2260
עופרת	327	25	1750	870
כסף	961	88	2193	2300
ברזל	1808	289	3023	6340
טונגסטן	3410	184	5900	4800

החוק הראשון של התרמודינמיקה: $\Delta E_{int} = Q - W$

או בצורה רחבה יותר: $\Delta U + \Delta E_k + \Delta E_{int} = Q - W$

ΔE_{int} - שינוי באנרגיה פנימית.

Q – חום. אם חום נכנס למערכת אז Q חיובי ואם חום יוצא מהמערכת אז Q שלילי

W - עבודה שנעשית לכל סיבה אחרת. אם המערכת מבצעת עבודה אז W יהיה חיובי ואם מתבצעת עבודה על המערכת אז W יהיה שלילי.

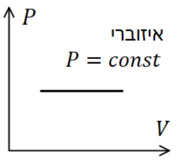
תהליך איזותרמי (טמפרטורה קבועה):
מתרחש כאשר המערכת צמודה למאגר חום גדול והתהליך הוא קוואזיסטטי (מאוד איטי)

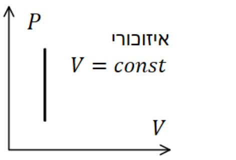
$T = const \Rightarrow \Delta E_{int} = 0 \Rightarrow Q = W$

תהליך אדיאבטי (אין מעבר חום $Q = 0$):
מתרחש אם המערכת מבודדת מאוד או אם התהליך מהיר ואז חום (שזורם לאט בדר"כ) לא מספיק לעבור.

$Q = 0 \Rightarrow \Delta E_{int} = W$

תהליך איזוברי (לחץ קבוע) ותהליך איזוכורי (נפח קבוע):





חישובי העבודה שנעשית בשינוי נפח: $W = \int P\,dV$

- הנוסחה נכונה לגזים, נוזלים ומוצקים.
- העבודה היא גם השטח מתחת לגרף $P(V)$
- בתהליך איזוכורי העבודה מתאפסת (כי אין שינוי נפח).
- בתהליך איזוברי העבודה שווה $P\Delta V$ כי הלחץ קבוע (לא צריך אינטגרל).
- גז בתהליך איזותרמי נעשה אינטגרל ונציב $P = \frac{nRT}{V}$

קיבול חום לגזים:
בגזים קיבול החום משתנה בהתאם לתהליך

$Q_V = nC_V\Delta T$

$Q_P = nC_P\Delta T$

n - מספר המולים של החומר.

C_P/C_V (גדולה C) - קיבול חם בנפח/לחץ קבוע **למול**
(בניגוד ל C גדולה במוצקים ונוזלים, שם קיבול כל המסה)

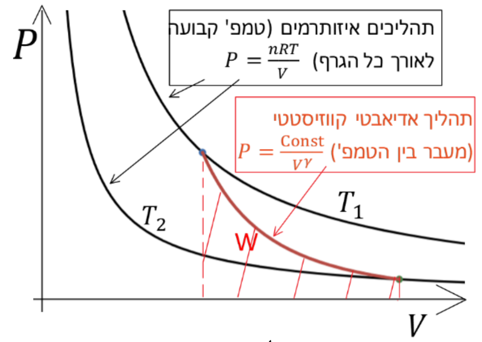
$C_V = m_{mol}c_V$; $C_P = m_{mol}c_P$

c_P/c_V - קיבול חום בנפח/לחץ קבוע (ליחידת מסה)

m_{mol} - מסה מולרית $M_T = nm_{mol}$

הפרש קיבולי החום תמיד קבוע: $C_P - C_V = R$

- גז בתהליך אדיאבטי קוואזיסטטי (מאוד איטי) נעשה אינטגרל ונציב $P = \frac{Const}{V^\gamma}$.



התפשטות חופשית: תהליך שבו גז מתפשט במרחב בצורה **אדיאבטית ומבלי לעשות עבודה**.

אי אפשר לצייר התפשטות חופשית בדיאגרמת P-V מכיוון שמשתני המצב לא מוגדרים במהלך ההתפשטות (הגז עדיין לא תופס את כל הנפח של הכלי והלחץ לא אחיד)

הולכה הסעה וקרינה GOOL

הולכה - מעבר אנרגיה על ידי התנגשויות בין המולקולות

קצב הולכת חום: $\frac{\Delta Q}{\Delta t} = kA\frac{(T_1 - T_2)}{l}$

k - מוליכות תרמית - תלוי בסוג החומר

A - שטח חתך. l - אורך

R- value: $R = \frac{l}{k}$

- תלוי גם בגודל החומר ולא רק בסוג.
- ערכים גבוהים מסמלים מבודד טוב.

הסעה - מעבר חום באמצעות תנועה של המולקולות בחומר.

קרינה: מועברת דרך גלים אלקטרומגנטים, אינו דורש תווך.

משוואת סטפן בולצמן (קצב החום הנפלט מגוף ע"י קרינה): $\frac{\Delta Q}{\Delta t} = \varepsilon\sigma AT^4$

$\sigma = 5.67\cdot10^{-8}\frac{W}{m^2\cdot K^4}$ קבוע סטפן-בולצמן

A שטח הפנים של הגוף הפולט. T - הטמפרטורה של הגוף הפולט. ε - קירון (אמיסיביות) $0 < \varepsilon < 1$, תכונה של פני הגוף שקורן. גופים שחורים, לדוגמה פחם, $\varepsilon \approx 1$ מתכות מבריקות $\varepsilon \approx 0$. האמיסיביות זהה לקליטה ופליטה.

הנטו של קצב פליטת הקרינה (פליטה פחות קליטה) הוא:

$$\frac{\Delta Q}{\Delta t} = \varepsilon\sigma A(T_1^4 - T_2^4)$$

T_1 - הטמפרטורה של הגוף הפולט.

T_2 - הטמפרטורה של הסביבה.

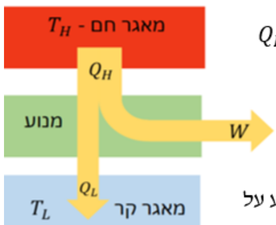
קרינת שמש:
הקבועה סולרי הוא $1350\frac{w}{m^2\cdot s}$. האטמוספירה יכולה לספוג עד 70% מהקרינה. ביום בהיר נעריך את הקבוע כ 1000 וכמות החום שגוף סופג מקרינת השמש:

$$\frac{\Delta Q}{\Delta t} = \left(1000\frac{w}{m^2\cdot s}\right)\varepsilon A\cos\theta$$

θ - הזווית בין האנך למשטח של הגוף ובין קרני השמש.

החוק השני של התרמודינמיקה GOOL

החוק השני לפי קלאוזיוס: חום זורם בצורה ספונטנית מהגוף החם לגוף הקר, חום לא זורם ספונטנית מהגוף הקר לגוף החם.



מנוע חום: $Q_H = W + Q_L$

Q_H - כמות החום שיוצאת מהמאגר החם.

Q_L - כמות החום שנכנסת אל המאגר הקר.

W - העבודה שהמנוע מבצע על הסביבה.

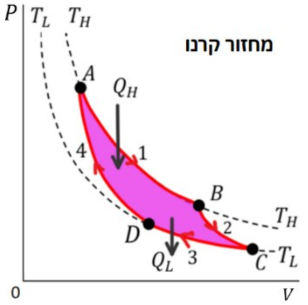
- שימו לב: כל הסימנים חיוביים!

T_H ו-T_L נקראות טמפרטורות העבודה

נצילות: $\eta = \frac{W}{Q_H} = 1 - \frac{Q_L}{Q_H}$

- לא קיים מכשיר שיש לו נצילות 100% (גם ניסוח לחוק)

תהליך הפיך: תהליך שמתבצע באיטיות אינפיניטסימאלית (או בצורה קוואזיסטטית) כך שניתן לתארו כסדרה של מצבי שיווי משקל, וניתן לבצעו בכיוון ההפוך כאשר העבודה והחום שנעשים בכיוון ההפוך שווים לעבודה והחום שנעשו בכיוון המקורי.



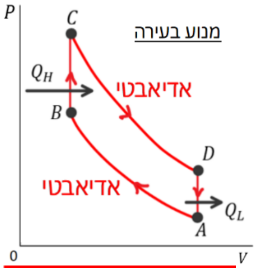
מנוע קרנו:
השטח שסגור בתוך הלולאה שווה לעבודה נטו שנעשית על ידי המנוע.

נצילות: $\eta_{\text{קרנו}} = 1 - \frac{T_L}{T_H}$

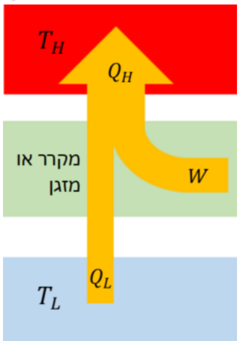
הטמפ' בקלווין!

- השטח שסגור בתוך הלולאה שווה לעבודה נטו שנעשית על ידי המנוע.
- מורכב מתהליכים הפיכים ולכן לא קיים במציאות, ניתן רק לשאוף אליו.

משפט קרנו: לכל המנועים ההפיכים שפועלים באותן טמפרטורות עבודה T_H ו- T_L קבועות יש אותה הנצילות. לכל מנוע בלתי הפיך שפועל תחת אותן טמפרטורות עבודה קבועות, תהיה נצילות נמוכה מזו.



מנוע בעירה: דלק נכנס ב-A. כיווץ אדיאבטי עד ל B. BC הצתה ושריפה של הדלק לפני שהבוכנה עולה. תהליך מהיר שנוצר חום אבל הנפח לא משתנה עדיין. הגז CD החם מתפשט אדיאבטית ומרחיב את הנפח ועושה עבודה. DA נפתח שסתום וחום נפלט לסביבה.



מקדם יעילות מקרר/ מזגן:

$$COP = \frac{Q_L}{W} = \frac{Q_L}{Q_H - Q_L}$$

$$COP_{ideal} = \frac{T_L}{T_H - T_L}$$

מקדם יעילות משאבת חום:

$$COP = \frac{Q_H}{W}$$

תמיד גדול מאחד

אנטרופיה GOOL

אנטרופיה - מדד לאי סדר של המערכת

שינוי באנטרופיה בתהליך הפיך ובטמפרטורה קבועה: $\Delta S = \frac{Q}{T}$

- אם הטמפרטורה לא קבועה אז: $\Delta S = \int\frac{dQ}{T}$
- האנטרופיה היא משתנה מצב, השינוי באנטרופיה במעבר של המערכת ממצב אחד לאחר אינו תלוי בתהליך.
- אם התהליך לא הפיך אפשר לחשב את השינוי באנטרופיה בתהליך אחר, הפיך, שמתחיל ומסתיים באותם מצבים.

החוק השני במונחים של אנטרופיה:
האנטרופיה של מערכת מבודדת תמיד עולה (תהליך בלתי הפיך) או נשארת קבועה (תהליך הפיך).
או, האנטרופיה הכוללת של מערכת והסביבה שלה כתוצאה מתהליך טבעי: $\Delta S_T = \Delta S_{sys} + \Delta S_{env} > 0$

פרשנות סטטיסטית לאנטרופיה והחוק השני

מצב מיקרוסקופי: מה המיקום והמהירות של כל מולקולה בחומר.

מצב מקרוסקופי: מתואר על ידי משתנה מצב כלליים לכל המערכת כמו - לחץ, נפח, טמפרטורה ומספר המולים.

האנטרופיה כתלות מספר המצבים: $S = k\ln\Omega$

k – קבוע בולצמן

Ω – פונקציה המתארת את מספר המצבים המיקרוסקופיים המתאימים לאותו מצב מקרוסקופי.