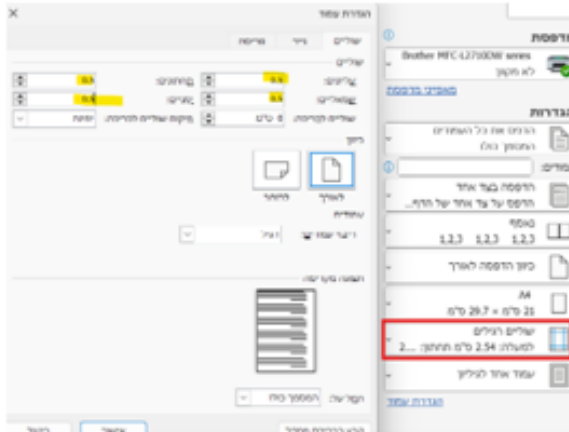


הוראות לדף הנוסחאות

הוראות הדפסה!

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

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



עריכה:

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

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

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

מבנה הדף:

הדף בנוי משלושה טורים.

ההתחלה היא בפינה הימנית העליונה.

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

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



כל הזכויות שמורות למני גבאי ולאטר GOOL

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

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.

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).

בניגוד לסטטי 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.

דינמיקה - חוק II של ניוטון

Sigma F = ma

בגלל שהשוויון וקטורי צריך שיהיה שוויון בכל ציר

Sigma F_y = ma_y ; Sigma F_x = ma_x

בנפרד. כלומר:

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

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

בנפילה חופשית הגוף מתחיל ממנוחה ולכן v_0 = 0

בדרי"כ נבחר לפתור באופן הבא:

a = g

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:

A_hat = A / |A|

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

sin alpha = a/c ; cos alpha = b/c ; tan alpha = a/b

1/cot alpha = tan alpha ; 1/tan alpha = cot alpha ; a^2 + b^2 = c^2

sin(90 - alpha) = cos alpha ; cos(90 - alpha) = sin alpha ; tan(90 - alpha) = cot alpha ; cot(90 - alpha) = tan alpha

sin(90 + alpha) = cos alpha ; cos(90 + alpha) = -sin alpha ; tan(90 + alpha) = -cot alpha ; cot(90 + alpha) = -tan alpha

sin(180 - alpha) = sin alpha ; cos(180 - alpha) = -cos alpha ; tan(180 - alpha) = -tan alpha ; cot(180 - alpha) = -cot alpha

sin(-alpha) = -sin alpha ; cos(-alpha) = cos alpha ; tan(-alpha) = -tan alpha ; cot(-alpha) = -cot alpha

sin 2a = 2 sin a cos a ; cos 2a = cos^2 a - sin^2 a = 1 - 2 sin^2 a = 2 cos^2 a - 1

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

פונקציות טריגונומטריות

sin alpha = a/c ; cos alpha = b/c ; tan alpha = a/b

1/cot alpha = tan alpha ; 1/tan alpha = cot alpha ; a^2 + b^2 = c^2

sin(90 - alpha) = cos alpha ; cos(90 - alpha) = sin alpha ; tan(90 - alpha) = cot alpha ; cot(90 - alpha) = tan alpha

sin(90 + alpha) = cos alpha ; cos(90 + alpha) = -sin alpha ; tan(90 + alpha) = -cot alpha ; cot(90 + alpha) = -tan alpha

sin(180 - alpha) = sin alpha ; cos(180 - alpha) = -cos alpha ; tan(180 - alpha) = -tan alpha ; cot(180 - alpha) = -cot alpha

sin(-alpha) = -sin alpha ; cos(-alpha) = cos alpha ; tan(-alpha) = -tan alpha ; cot(-alpha) = -cot alpha

sin 2a = 2 sin a cos a ; cos 2a = cos^2 a - sin^2 a = 1 - 2 sin^2 a = 2 cos^2 a - 1

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

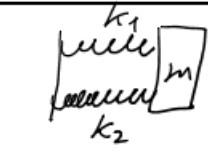
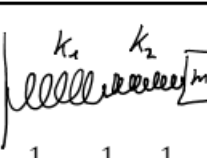
sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

sin(alpha - beta) = sin alpha cos beta - cos alpha sin beta ; cos(alpha - beta) = cos alpha cos beta + sin alpha sin beta

sin(alpha + beta) = sin alpha cos beta + cos alpha sin beta ; cos(alpha + beta) = cos alpha cos beta - sin alpha sin beta

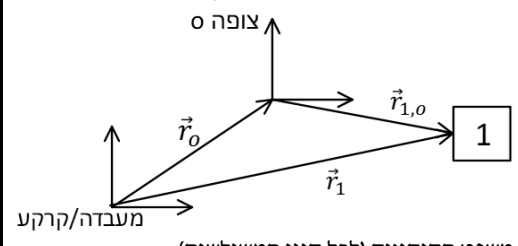
קפיצים

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

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

תנועה יחסית (טרנס' גליליי)

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- $\vec{r}_0$ יוצאים מהראשית לפי האינפורמציה הנתונה בתרגיל (הגודל והכיוון שלהם).
 2. נצייר ראשית צירים של הצופה בקצה הוקטור $\vec{r}_0$.
 3. נשרטט את הוקטור $\vec{r}_{1,0}$ מהראשית של הצופה לפי הנתונים בתרגיל וכך שהראש שלו נפגש עם הראש של הוקטור $\vec{r}_1$.
 4. נעשה טריגו ונמצא את נתוני הוקטורים החסרים.



משפט הקוסינוס (לכל סוגי המשולשים):
 $c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos(\gamma)$
 γ - הזווית מול הצלע c (יכולה להיות כל צלע במשולש).
משפט הסינוס (לכל סוגי המשולשים):
 $\frac{a}{\sin \alpha} = \frac{b}{\sin \beta} = \frac{c}{\sin \gamma}$
 γ הזווית מול הצלע c , β הזווית מול b , α הזווית מול a
המהירות שמודד מד לייזר:
 $\vec{v} = \frac{d}{dt} |\vec{r}| = \frac{\dot{x} \cdot \hat{x} + \dot{y} \cdot \hat{y}}{\sqrt{x^2 + y^2}}$
 - מהירות זו היא הרכיב הרדיאלי של המהירות או הרכיב של המהירות שמקביל לוקטור המיקום של הגוף ביחס לצופה המודד.

עבודה ואנרגיה

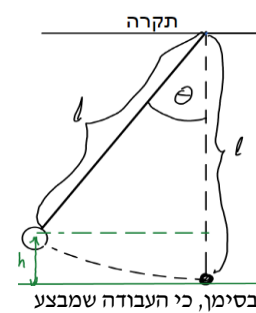
העבודה שמבצע כוח קבוע או כוח ממוצע:
 $W = \vec{F} \cdot \Delta \vec{x} = F \Delta x \cos \alpha$
 כאשר α היא הזווית בין הכוח להעתק
 - כוח שפועל במאונך לתנועה (למהירות) אינו מבצע עבודה.
 - אם הגוף לא נע העבודה אפס (לכן חיכוך סטטי אינו מבצע עבודה).

אנרגיה קינטית:
 $E_k = \frac{1}{2}mv^2$
העבודה הכוללת (כולל הכוחות המשמרים) שווה לשינוי באנרגיה קינטית:
 $W_{EF} = \Delta E_k$
האנרגיה הפוטנציאלית האלסטית (האנרגיה של קפיץ):
 $U_{el} = \frac{1}{2}k(\Delta x)^2$
 Δx היא התארכות מהמצב הרפוי (לפעמים מסומן ב l)
האנרגיה הכללית 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: $\Delta E = E_f + W_{NC}$ או $E_i + W_{NC} = E_f$
 E_f - E_i האנרגיה הכללית בהתחלה ובסוף.
 W_{NC} היא העבודה שנעשתה על ידי הכוחות הלא משמרים בתהליך שבין נקודת ההתחלה לסוף.

נוסחה לשנינו 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)
 - 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 איפה שרוצים.
העבודה שמבצע כוח הכובד שווה למינוס השינוי באנרגיה הפוטנציאלית הכובדית:
 $W_g = -\Delta U_g$

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): $1Hp = 746Watt$
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).

תנועה מעגלית

תנועה מעגלית היא תנועה במעגל ברדיוס קבוע.
מיקום הגוף:
 $x = R \cos \theta$; $y = R \sin \theta$
חדר (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:
 (ביחידות של רדיאן לשניה)
 $\omega = \frac{\Delta \theta}{\Delta t} = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$
 f היא התדירות (יחידות הרץ או 1/sec). T זמן מחזור.
הקשר בין המהירות הזוויתית למהירות הקווית (נכון גם למהירויות שאינן קבועות):
 $|\vec{v}| = \omega R$
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 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:

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

מתקף ותנע

המתקף שמפעיל כוח קבוע או ממוצע על גוף:
 $\vec{J} = \vec{F} \cdot \Delta t$
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.
רצף: 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 התנגשויות אלסטיות! כלומר לא יכול להתקיים שימור אנרגיה בהתנגשויות האלו.
 - שימו לב שקיימות התנגשויות שהן לא אלסטיות ולא פלסטיות (סתם התנגשויות) 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 יש בה גם שימור אנרגיה קוראים להתנגשות אלסטית **לחלוטין**.

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

כבידה

החוק השלישי של קפלר:
 $\left(\frac{\vec{r}_1}{\vec{r}_2}\right)^3 = \left(\frac{T_1}{T_2}\right)^2$
 $\vec{r}$ - רדיוס הקפה ממוצע של כל גרם שמיים.
 T - זמן המחזור של כל גרם שמיים.
גודל כוח הכבידה בין שני גופים:
 $F = G \frac{m_1 m_2}{r^2}$
 $G = 6.67 \cdot 10^{-11}$ - קבוע הכבידה האוניברסלי.
 m - מסות הגופים. r - המרחק בין מרכזי הגופים.
אנרגיה פוטנציאלית כובדית:

$$U_G = -\frac{GMm}{r} \quad (U_{G(r \rightarrow \infty)} = 0)$$

M - מסת הגוף המשפיע. m - מסת הגוף המושפע.
 r - מרחק בין הגופים.
אנרגיה של לוויין במסלול מעגלי:
קינטית:
 $E_k = \frac{GMm}{2r}$
כוללת:
 $E = -\frac{GMm}{2r}$

תנועה מחזורית

תנועה מחזורית: היא תנועה המורכבת מקטע תנועה מסוים החוזר על עצמו באופן מדויק כל מרווח זמן קבוע.
הגדרה: תנועה מחזורית היא תנועה שבה קיים T קבוע, עבורו מתקיים $\vec{x}(t) = \vec{x}(t + T)$ לכל $\vec{x}(t)$ כאשר T הוא זמן המחזור. שימו לב, כל תנועה הרמונית היא תנועה מחזורית אבל לא כל תנועה מחזורית היא הרמונית. בתנועה הרמונית יש תנאים נוספים שהכוח ביחס ישר למיקום.

תנועה הרמונית

המיקום כתלות בזמן בתנועה הרמונית:
 $x(t) = A \cos(\omega t + \varphi)$
 - הראשית היא בנקודת שיווי המשקל.
 - נקודת שיווי המשקל היא הנקודה שבה סכום הכוחות שווה לאפס (התאוצה גם שווה לאפס והמהירות מקסי' - A אמפליטודת התנועה, מרחק מקסימאלי משווי משקל.
 ω - תדירות זוויתית. φ - פאזה.

המהירות בתנועה הרמונית:
 $v(t) = -\omega A \sin(\omega t + \varphi)$
התאוצה בתנועה הרמונית:
 $a(t) = -\omega^2 A \cos(\omega t + \varphi)$
קשר בין התדירות הזוויתית (אומגה) לתדירות וזמן המחזור:

$$\omega = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$$

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)

בדרי"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 התחלית 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 התחלית של הקפיץ עד לנקודה שבה כוח הקפיץ שווה לכוח הכובד (נק' ש.מ. חדשה) משם התנועה תהיה כרגיל. אפשר לקבוע את $x=0$ בנקודת ש.מ. ולהתעלם מהכובד.

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

מומנט כוח

מומנט כוח:
 $\vec{\tau} = \vec{r} \times \vec{F}$

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

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

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 חייב להיות כפולה שלמה של מטען הפרוטון או האלקטרון.

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. **משען עקומתי** 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 E : $F = qE$
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

צפיפות מטען נפחית ρ , משטחית σ , אורכית λ , אחידה:
 $\rho = \frac{Q}{V}, \sigma = \frac{Q}{S}, \lambda = \frac{Q}{L}$
 Q - סך המטען שבגוף. V - נפח הגוף. S - שטח. L - אורך.
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 .
השטף דרך משטח בשדה אחיד: $\phi_E = E_{\perp} \cdot s$
 $E_{\perp}$ רכיב השדה שמאונך למשטפת. s הוא שטח המעטפת.
- אם השדה לא אחיד על המשטח ניתן לחלק את המשטח לחתיכות שבהן השדה אחיד ולסכום את השטף דרך כל חתיכה.

חוק גאוס:
 $\phi_E = 4\pi k Q_{in}$
 ϕ_E - שטף דרך **משטח סגור**.
 Q_{in} - סך המטען הכלוא בנפח שסוגר המשטח.
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.

שדה של כדור מלא ברדיוס R הטעון בצפיפות אחידה:

בכיוון רדיאלי
 Q הוא סך המטען של הכדור
 r הוא המרחק ממרכז הכדור
 $E = \begin{cases} \frac{kQr}{R^3}, & r < R \\ \frac{kQ}{r^2}, & r > R \end{cases}$

- הקשר בין סך המטען לצפיפות (אחידה) בכדור מלא:
 $Q = \frac{4\pi R^3}{3} \rho$
שדה של תיל אינסופי (אחיד): $E(r) = \frac{2k\lambda}{r}$
 r - מרחק מהתיל. λ - צפיפות מטען ליחידת אורך של התיל
- כיוון השדה רדיאלי (במאונך לתיל וכלפי חוץ/פנים עבור מטען חיובי/שלילי).
- שדה של קליפה גלילית מתאפס בתוך הקליפה וכמו של תיל מחוץ לקליפה.

שדה של גליל מלא ברדיוס R הטעון בצפיפות נפחית אחידה ρ : [בכיוון רדיאלי]

$E = \begin{cases} \frac{\pi k \rho r}{\epsilon_0}, & r < R \\ \frac{2\pi k R^2 \rho}{r}, & r > R \end{cases}$
השדה של מישור אינסופי:
כאשר σ היא צפיפות המטען
ליחידת שטח במישור ($\sigma = \frac{Q}{S}$).
- כיוון השדה במאונך למישור (החוצה מהמישור עבור מטען חיובי וכלפי המישור עבור מטען שלילי)
השדה של שני מישורים אינסופיים עם צפיפות הפוכה הוא $4\pi k\sigma$ בין המישורים ואפס מחוץ

מוליכים

- במוליך המטענים חופשיים לזוז.
- **השדה מתאפס** (אז יליתר דיוק הכוח) בתוך המוליך. על השפה יכול להיות שדה מאונך לשפה.
- **המטען הכולל בתוך המוליך מתאפס למעט על השפה** (במצב סטטי).
- **הפוטנציאל במוליך אחיד** (קבוע).
הארקה: חיבור לקרקע, מאפסת את הפוטנציאל.

תנועה בשדה חשמלי אחיד

אם השדה אחיד אז יש תנועה בתאוצה קבועה. כמו תנועה בליסטית. **גודל התאוצה** הוא:
- כיוון התאוצה בכיוון השדה עבור מטען חיובי והפוך לשדה עבור מטען שלילי
חומרים דיאלקטרים

חומר דיאלקטרי הוא חומר מבודד (בפשטות, במקרים יותר מורכבים אפשר לדבר גם על חומרים דיאלקטרים מוליכים)
בחומר דיאלקטרי יש דיפולים, כאשר החומר נמצא בשדה חשמלי הדיפולים מתיישרים בכיוון השדה ויוצרים שדה נגדי.

השדה השקול בתוך החומר (בהנחה שהחומר אחיד ובעל סימטריה):

$\vec{E}_T = \frac{\vec{E}_0}{\epsilon_r}$
 $\vec{E}_T$ - השדה השקול בתוך החומר, זה השדה שמרגיש מטען בתוך החומר. $\vec{E}_0$ - שדה שנוצר מהמטען חיצוני (ולא מהדיפולים של החומר). ϵ_r - מקדם דיאלקטרי יחסי, קבוע חסר יחידות שתלוי בסוג החומר וקיים בטבלאות.
- לפעמים נתון **המקדם הדיאלקטרי** (הלא יחסי) והקשר הוא: $\epsilon = \epsilon_0 \cdot \epsilon_r$

$\epsilon_0 = \frac{1}{4\pi k} = 8.85 \cdot 10^{-12} \frac{C^2}{N \cdot m^2}$
מתח פוטנציאלי ואנרגיה של הכוח החשמלי
הכוח החשמלי הוא כוח משמר ולכן האנרגיה של מטען הנע בהשפעת הכוח החשמלי נשמרת.
משוואת שימור אנרגיה: $\frac{1}{2}mv_i^2 + U_i = \frac{1}{2}mv_f^2 + U_f$
 v_f / v_i - מהירות הגוף בהתחלה / סוף התנועה.
 U_f / U_i - האנרגיה הפוטנציאלית בהתחלה / סוף התנועה.
אנרגיה פוטנציאלית של שני מטענים נקודתיים (או האנרגיה פוטנציאלית של מטען נקודתי הנע בהשפעת הכוח החשמלי של מטען נקודתי אחר):
 $U = \frac{kq_1q_2}{r}$

- שימו לב להציב גם את סימני המטענים בנוסחה!
העבודה שמבצע הכוח החשמלי שווה למינוס השינוי באנרגיה הפוטנציאלית של המערכת (או המטען שנע):
 $W_{\text{חשמלי}} = -\Delta U$
העבודה הדרושה להזיז מטען היא עבודה שאנחנו מבצעים כנגד הכוח החשמלי ולכן היא מינוס העבודה של הכוח החשמלי ושווה לשינוי האנרגיה הפוטנציאלית (ללא מינוס):
 $\Delta U = -W_{\text{חשמלי}} = \text{לחזיז מטען}$
פוטנציאל הוא אנרגיה ליחידת מטען. הפוטנציאל היא פונקציה מתמטית שאומרת לנו מה תהיה האנרגיה הפוטנציאלית בנקודה מסוימת.
האנרגיה של מטען נקודתי הנמצא בנקודה בה הפוטנציאל הוא V :
 $U = qV$
פונקציית הפוטנציאל שיוצר מטען נקודתי במרחב:
 $V = \frac{kq}{r}$
 r - המרחק מהמטען.

היחידות הסטנדרטיות של הפוטנציאל הן וולט [V]. אחד וולט הוא גאול חלקי קולון.
סופרפוזיציה: על מנת לחשב את הפוטנציאל בנקודה במרחב ניתן לחבר את הפוטנציאל שיוצר כל מטען באותה נקודה. החיבור הוא סקלרי ויותר פשוט מחיבור שדות.

מתח: הפרש פוטנציאלים, מסומן ב ΔV אבל לפעמים מסומן גם ב V לבד כמו הפוטנציאל, כי פוטנציאל בנקודה הוא גם מתח (הפרש פוטנציאלים) מהאפס.
יחידת התנגדות של פוטנציאל הן וולט [V]. אחד וולט הוא גאול חלקי קולון.
סופרפוזיציה: על מנת לחשב את הפוטנציאל בנקודה במרחב ניתן לחבר את הפוטנציאל שיוצר כל מטען באותה נקודה. החיבור הוא סקלרי ויותר פשוט מחיבור שדות.

מתח: הפרש פוטנציאלים, מסומן ב ΔV אבל לפעמים מסומן גם ב V לבד כמו הפוטנציאל, כי פוטנציאל בנקודה הוא גם מתח (הפרש פוטנציאלים) מהאפס.

יחידת האלקטרון וולט [eV]: יחידת של עבודה/אנרגיה. נוחה לעבודה, לדוגמה: האנרגיה של אלקטרון פוטנציאל 5 וולט היא פשוט 5 אלקטרון וולט. $1eV = 1.6 \cdot 10^{-19}J$
הפרש הפוטנציאלים (או המתח) בשדה אחיד:

$\Delta V = -\vec{E} \cdot \Delta \vec{x} = -|\vec{E}| |\Delta \vec{x}| \cos \alpha$
פוטנציאל של לוח אינסופי (כאשר בוחרים פוטנציאל אפס על הלוח):
 $U(x) = -2\pi k\sigma x$

σ - צפיפות המטען המשטחית על הלוח.
 x - המרחק מהלוח.
הפוטנציאל במוליכים קבוע (אחיד) ושווה לערך על השפה (לא בהכרח אפס)
הפוטנציאל של כדור מוליך בכל המרחב:

Q - סך המטען של הכדור
 R - רדיוס הכדור
 r - המרחק ממרכז הכדור
שימו לב שהפוטנציאל בתוך הכדור אינו תלוי במרחק (קבוע).
הפוטנציאל של כדח"א: כדח"א הוא כדור מוליך מאוד גדול, $R = \infty$ ולכן הפוטנציאל אפס.

חיבור של שני מוליכים בחוט מוליך: מאלץ את הפוטנציאלים שלהם להיות שווים (מטען יזרום ממוליך אחד לשני עד השוואת הפוטנציאלים)
הארקה: חיבור מוליך לכדח"א, מאלץ את הפוטנציאל של המוליך להיות אפס (כמו כדח"א).
חישוב אנרגיה פוטנציאלית של מערכת שלמה (העבודה הדרושה לבניית המערכת):
דרך 1: נסכים את העבודות להביא את המטענים אחד אחרי השני. עבור המטען הראשון, העבודה היא אפס (כי אין אף מטען אחד במרחב שיוצר פוטנציאל). עבור המטען השני, העבודה לקרב אותו למטען הראשון*. עבור המטען השלישי העבודה לקרב לשני המטענים**, וכן הלאה. במקרה של שלושה מטענים החישוב הוא:

- דרך 2: נסכים את האנרגיה של כל זוג מטענים במערכת. במקרה של שלושה מטענים:
 $W = 0 + q_2 \frac{kq_1}{r_{12}} + q_3 \left(\frac{kq_1}{r_{13}} + \frac{kq_2}{r_{23}} \right)$
- דרך 3: $W = \frac{kq_1q_2}{r_{12}} + \frac{kq_1q_3}{r_{13}} + \frac{kq_2q_3}{r_{23}}$

זרם מתח והתנגדות

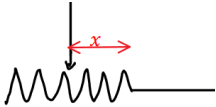
זרם הוא כמות המטען שעוברת ביחידת זמן
חישוב זרם קבוע או ממוצע: $I = \frac{\Delta q}{\Delta t}$
 I הוא סקלר אבל כיוון הזרם נקבע לפי כיוון תנועת המטענים החיוביים.
- היחידות הסטנדרטיות של זרם הם אמפר $1A = 1C/sec$
- בגרף של $I(t)$ סך המטען שעבר הוא השטח מתחת לגרף.
- בגרף של $q(t)$ שיפוע הגרף שווה לזרם. **אם הגרף לינארי** ניתן לרשום: $q(t) = I \cdot \Delta t + q_0$
מהירות סחיפה: $I = n_e A q_e v_d$
 n_e - מספר האלקטרונים ליחידת נפח.
 A - שטח חתך של המוליך. q_e - מטען האלקטרון.
 v_d - מהירות הסחיפה (מהירות ממוצעת של האלק' במוליך)

מהירות האות החשמלי היא המהירות שבה ההשפעה של שינוי במקום אחד במעגל מגיעה למקום אחר (לדוגמה, המהירות שבה תידלק נורה כתוצאה מהדלקה של מתג). מהירות האות החשמלי היא מהירות האור והיא גדולה בהרבה ממהירות הסחיפה.
מקור מתח במבצע עבודה במעגל חשמלי סגור וגורם לתנועה של המטענים(זרם). **המקור אינו מוסיף מטענים** למעגל.

חוק אוהם: $V = IR$
 V - מתח על הרכיב. I - זרם ברכיב. R - התנגדות הרכיב.
נגד: מוליך שההתנגדות שלו גדולה בהרבה מן החוטים.
תלות ההתנגדות במבנה הנגד:

$R = \frac{l}{A} \cdot \rho$
 l - אורך הנגד (הדרך שהמטענים עושים בנגד).
 A - שטח חתך, שטח בנגד המאונך לכיוון הזרם.
 ρ - התנגדות סגולית, תכונה שתלוייה בסוג החומר ובטמפרטורה ונתונה בטבלאות.
ההתנגדות של נגד משתנה:

$R(x) = \rho \cdot \frac{x}{A} = rx$
כאשר x הוא אורך הנגד (המששתנה)
 r - התנגדות ליחידת אורך (בדרך קבוע) ביחידות של אוהם למטר.
כא"מ ומתח הדקים בסוללה לא אידיאלית: $\epsilon = V + Ir$
 ϵ - כא"מ, המתח המקסימלי של הסוללה.
 V - מתח הדקים. r - התנגדות פנימית. I - זרם בסוללה.
נוסחה נוספת למתח הדקים עם ההתנגדות השקולה (R_T) וללא הזרם: $V_{\text{הדקים}} = \frac{\epsilon R_T}{R_T + r}$



עבודה אנרגיה והספק ברכיבים במעגל GOOL

העבודה שמתבצעת על מטען q שעובר בנגד תחת מתח V היא: $W = qV = Q$

כאשר Q זה החום שנוצר בנגד.

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

W - העבודה שהתבצעה במרווח הזמן Δt

יחידות הסטנדרטיות של הספק הן וואט: $1W = 1J/sec$

נוסחה נוספת להספק שנכונה גם להספק רגעי: $P = IV = I^2 R = V^2 / R$

השוויון הראשון נכון לכל רכיב חשמלי והשניים האחרונים (עם R) נכונים רק לנגד.

חיבור נגדים במעגל GOOL

הצד בו הפרוטונים נכנסים נקרא החיבור החיבור בטרם: חיבור נגדים בטור - חיבור בטור נעשה כאשר הזרם בנגדים זהה

הזרם בנגד השקול שווה לסכום המתחים: $R_T = R_1 + R_2 + R_3 + \dots$

המתח על הנגד השקול שווה למתח על כל אחד מהנגדים: $V_T = V_1 + V_2 + V_3 + \dots$

חיבור נגדים במקביל: חיבור בטור נעשה כאשר המתח בנגדים זהה

$\frac{1}{R_T} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \dots$

הזרם בנגד השקול שווה לסכום הזרמים: $I_T = I_1 + I_2 + I_3 + \dots$

הספק המעגל הוא סך ההספקים של הנגדים במעגל או ההספק של הנגד השקול. הספק המעגל שווה להספק המקור (בסוללה אידיאלית).

חוקי קירכהוף GOOL

מתאים לפתור מעגלים עם מספר מקורות מתח.

1. סך הזרמים שנכנסים לצומת שווה לסכום הזרמים שיוצאים מהצומת.

2. סכום המתחים בלולאה סגורה שווה לאפס.

נעשה לולאות מתאים עד אשר נעבור על כל הרכיבים במעגל. נוסף משוואות זרמים ונקבל מערכת משוואות ממנה ניתן למצוא את הזרמים.

קבלים GOOL

קבל הוא רכיב חשמלי היכול לאגור מטען. 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: $1 \cdot \text{Farad} = \frac{1 \cdot \text{Coulomb}}{1 \cdot \text{Volt}}$

סוגי קבלים נפוצים: קבל לוחות, קבל כדורי וקבל גילי. בדרכי נעשוק 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: לאחר שעבר זמן רב הקבל מתנהג כמו נקט 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 יזרום זרם דרך הקבל. והקבל מתנהג כמו נקט במעגל.

חיבור קבלים במקביל: $C_T = C_1 + C_2$

התנאי לחיבור במקביל הוא שהמתח על הקבלים זהה (זהו גם המתח על 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 (זהו גם המטען על 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: $W = QV = 2U_c$

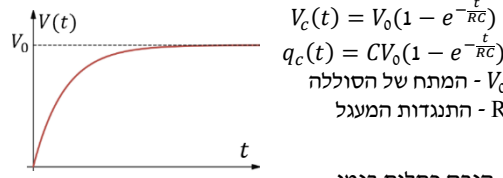
חומרים דיאלקטריים בקבל: הכנסת חומר דיאלקטרי לקבל מקטינה את השדה והמתח בקבל ולכן מגדילה את הקיבול.

קיבול של קבל המלא בחומר דיאלקטרי אחיד: $C' = \epsilon_r C_0$

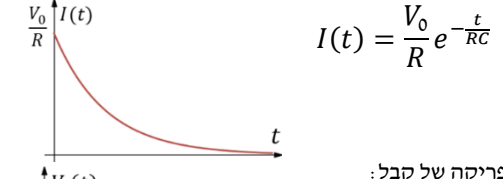
במידה והקבל אינו מלא בחומר אחיד, ניתן לפצל אותו לקבלים חלקיים, לחשב את הקיבול של כל אחד ולחבר זור לפי החוקים של חיבור קבלים בטור או במקביל.

טעינה של קבל:

המתח והמטען כתלות בזמן במהלך הטעינה:



הזרם כתלות בזמן:



פריקה של קבל:

המתח והמטען כתלות בזמן במהלך הטעינה:

$V_c(t) = V_0 e^{-\frac{t}{RC}}$

$q_c(t) = CV_0 e^{-\frac{t}{RC}}$

V_0 - המתח ההתחלתי (המטען ההתחלתי $Q_0 = CV_0$)

הזרם כתלות בזמן זהה לטעינה. זמן אופייני: $\tau = RC$, נהוג להגיד שלאחר זמן 5τ הקבל טעון/פרוק לגמרי

הכוח המגנטי - חוק לורנץ GOOL

חוק לורנץ - הכוח המגנטי: ניתן לחשב את הכוח בשני דרכים.

דרך דטרמיננטה (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 אקדח).

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

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

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

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

$v \cos \alpha$ היא מהירות ההתקדמות לאורך ציר השדה.

עבודת הכוח המגנטי: תמיד מתאפסת (כי הוא מאונך לתנועה).

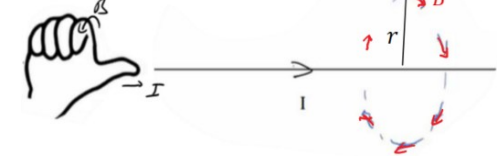
השדה המגנטי GOOL

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. $\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} N/A^2$ מקדם המגנטיות של הריק.

כיוון השדה לפי כלל יד ימין (או הבורג):

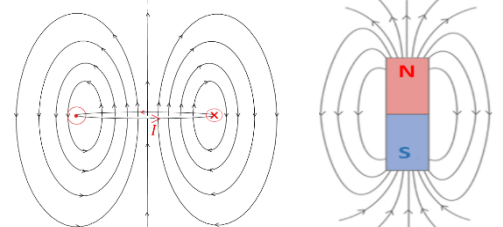


יחידות הסטנדרטיות של השדה המגנטי הן T (טסלה).

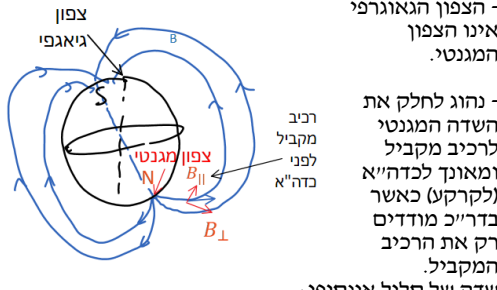
שדה במרכז של טבעת ברדיוס R: $B = \frac{\mu_0 I}{2R}$



קווי שדה של טבעת, דיפול מגנטי (מגנטי):



השדה המגנטי של כדור הארץ:



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 GOOL

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.

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

כוח 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 GOOL

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.

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

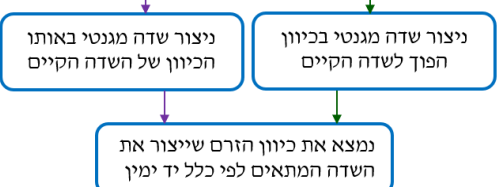
חוק פאראדי: $\epsilon = -\frac{d\phi_B}{dt}$

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

השוויון השני נכון אם $B_{\perp}$ אחיד בכל השטח. הכאמ מתנהג כמו מקור מתח במעגל.

בד"כ נמצא באמצעות החוק רק את גודל הכאמ ואת הכיוון נמצא לפי חוק לנץ.

חוק לנץ: הזרם נוצר בניגוד לשינוי בשטף.



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

גלים והתאבכות גלים GOOL

מהירות גל מחזורי: $v = \lambda f$

λ - אורך הגל. f - תדירות הגל.

גל עומד במיתר שקצותיו קשורים: $\ell = n \frac{\lambda}{2}$

ℓ - אורך המיתר. n - מספר נקודות הקמר (מקסימי) קווי מקסימום ראשיים בהתאבכות משני מקורות (ויותר)

שווי-מופע: $\sin \theta_n = \frac{x_n}{L_n} = n \frac{\lambda}{d}$

θ_n - זווית הסטייה של האור המגיע לנק' המקסימום ביחס לכיוון המאונך למישור החריצים.

X_n - המרחק בין אמצע הלוח והמקסימום מסדר n .

L_n - המרחק בין המרכז של החריצים למקסימום מסדר n .

n - סדר קו המקסימום. λ - אורך הגל.

d - המרחק בין החריצים.

האפקט הפוטואלקטרי GOOL

אנרגיה של פוטון: $E_{ph} = hf$

$h = 6.626 \cdot 10^{-34} \text{ J} \cdot \text{s}$ הוא קבוע פלאנק. f – תדירות הפוטון.
 - ניתן לקבל את האנרגיה באלקטרון וולט על ידי הצבה של אורך הגל λ באנגסטרומ ($\text{\AA}$) או בננומטר (nm):

$$E(eV) = \frac{12400}{\lambda(\text{\AA})} = \frac{1240}{\lambda(nm)}$$
אפקט פוטואלקטרי:
 $E_k - E_{ph}$ – האנרגיה הקינטית של אלק' הנפלט מהמתכת.
 B – פונקציית העבודה של המתכת.

האטום - התפתחות היסטורית ומודל בוהר

הנחות בוהר: $m_e v_n r_n = n \frac{h}{2\pi}$; $E_{ph} = |E_f - E_i|$
 m_e – מסת האלק'. v_n – מהירות האלק' ברדיוס מסדר n .
 r_n – הרדיוס ה- n . $n = 1,2,3 \dots$ מספר חיובי שלם
 $h = 6.626 \cdot 10^{-34} \text{ J} \cdot \text{s}$ הוא קבוע פלאנק.
 E_{ph} – אנרגיית פוטון שנפלט/נבלע.
 E_i ו- E_f הן אנרגיות האלק לפני ואחרי התהליך.
רמות אנרגיה באטום מימן: $E_n = -\frac{R^*}{n^2}$ ($U_\infty = 0$)
 קבוע רידברג: $R^* = \frac{2\pi^2 k^2 m_e e^4}{h^2} = \frac{m_e e^4}{8\epsilon_0^2 h^2} = 13.6 eV$
 $k = 9 \cdot 10^9 \frac{N \cdot m^2}{C^2}$ – קבוע קולון.
 $\epsilon_0 = \frac{1}{4\pi k}$ – קבוע הפרמטיביות של הריק.
רדיוסי המסלולים המותרים של האלקטרון באטום מימן:
 $r_n = r_1 n^2$; $r_1 = \frac{h^2}{4\pi^2 m_e k e^2} = 0.529 \text{\AA}$
 r_1 – רדיוס הבסיס של האלק'