

(I)

3. גזירת נסיעה - 1 גזירה מוקדמת

נתונים

$$a = a\hat{y}$$

$$v_0 = v$$

$$y_0 = 0$$

$$y = vt + \frac{1}{2}at^2$$

$$\text{ו. } a = -g\hat{y}$$

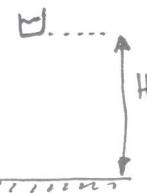
$$v_0 = v$$

$$y_0 = H$$

↓

$$y = H + vt - \frac{1}{2}gt^2$$

: גזירה מוקדמת של נסיעה ביחס לזמן (1)



$$vt + \frac{1}{2}at^2 = H + vt - \frac{1}{2}gt^2 \leftarrow y_{\text{gas}} = y_0 \quad \text{נסיעת דינמי}$$

$$\frac{1}{2}t^2(a+g) = H$$

$$t^2 = \frac{2H}{g+a} \rightarrow t = \sqrt{\frac{2H}{g+a}}$$

$$v' = v + at$$

$$v' = v - gt$$

$$\Delta v = v - gt - (v + at) = -t(g+a) = -(g+a)\sqrt{\frac{2H}{g+a}} = -\sqrt{2H(g+a)}$$

$$y_0 = H + vt - \frac{1}{2}gt^2$$

$$t = \sqrt{\frac{2H}{g+a}}$$

: גזירה מוקדמת של נסיעת דינמי

$$\left. \begin{array}{l} y_0 = H + vt - \frac{1}{2}gt^2 \\ t = \sqrt{\frac{2H}{g+a}} \end{array} \right\} \rightarrow y - y_0 = H + vt - \frac{1}{2}gt^2 - H = vt - \frac{1}{2}gt^2 = v\sqrt{\frac{2H}{g+a}} - \frac{1}{2}g \cdot \frac{\sqrt{2H}}{(g+a)} = v\sqrt{2H(g+a)} - gH$$

. 2

: נסיעת גזירה ביחס לזמן היא נסיעת דינמי

: גזירה מוקדמת של נסיעת דינמי

$$y - x = H + vt - \frac{1}{2}gt^2 - (vt + \frac{1}{2}at^2) = H - \frac{1}{2}t^2(g+a)$$

הנחתה הינה ש "טפסת" על "טפסת" נסיעת דינמי, כלומר נסיעת דינמי היא נסיעת גזירה ביחס לזמן.

$$0 = H - \frac{1}{2}t^2(g+a)$$

$$t^2 = \frac{2H}{g+a} \rightarrow t = \sqrt{\frac{2H}{g+a}}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} y = H - \frac{1}{2}t^2(g+a) \\ y = 0 \end{array} \right.$$

: נסיעת דינמי

$$y = H - \frac{1}{2}t^2(g+a)$$

$$v = 0 - t(g+a) = -t(g+a)$$

$$\rightarrow v = -\sqrt{2H(g+a)}$$

$$y(t) = H - \frac{1}{2}t^2(g+a) \rightarrow y(t=0) = H$$

$$y(t=\sqrt{\frac{2H}{g+a}}) = 0$$

$$\left\{ \Rightarrow \Delta y = H \right.$$

: נסיעת דינמי

. 2

$$\vec{r}_A = (2t+1, -7t+2, 3t+9) \quad : 15) \quad (2)$$

$$\vec{r}_B = (3t+2, 4t-5, t+1)$$

ר' ב' ור' א' הם נקודות על ישר $\Delta(\vec{r}_A - \vec{r}_B)$. מינימום המרחק בין נקודות אלה מושג כאשר ישרן מישר $\Delta(\vec{r}_A - \vec{r}_B)$.

$$\vec{v}_A = (2, -7, 3)$$

$$\vec{v}_B = (3, 4, 1)$$

$$\vec{v}_A \cdot \vec{v}_B = |\vec{v}_A| |\vec{v}_B| \cos \vartheta \rightarrow \cos \vartheta = \frac{\vec{v}_A \cdot \vec{v}_B}{|\vec{v}_A| |\vec{v}_B|}$$

$$|\vec{v}_A| = \sqrt{4+49+9} = \sqrt{62}$$

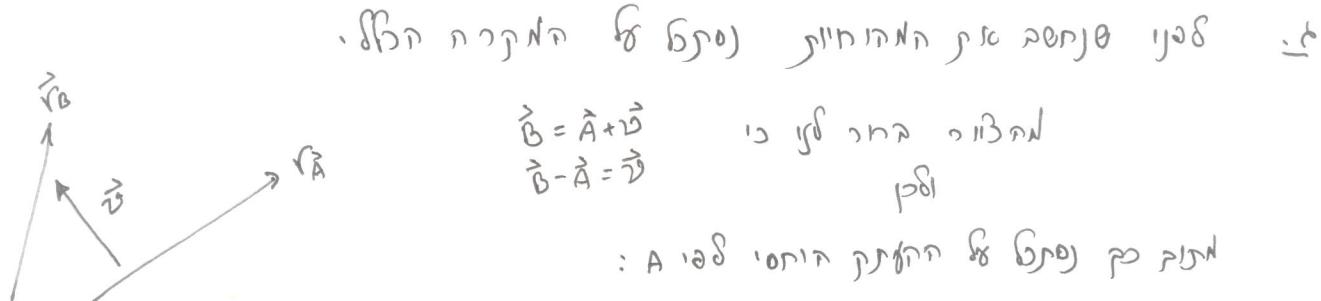
$$|\vec{v}_B| = \sqrt{9+16+1} = \sqrt{26}$$

$$\vec{v}_A \cdot \vec{v}_B = (2, -7, 3) \cdot (3, 4, 1) = 6 - 28 + 3 = -19$$

$$\cos \vartheta = \frac{-19}{\sqrt{62} \sqrt{26}} = -0.473$$

$$\vartheta = 1.077 \text{ rad.}$$

$$\boxed{\Delta(\vec{r}_A - \vec{r}_B) = (2-3, -7-4, 3-1) = (-1, -11, 2)} \quad \text{אנו מושג רוחב בזווית } \vartheta \text{ בין ישרים}$$



$$\vec{v}_B = \vec{v}_A + \vec{v} \\ \vec{v}_B - \vec{v}_A = \vec{v}$$

אנו מושג רוחב בזווית ϑ בין ישרים $\Delta(\vec{r}_B - \vec{r}_A)$

$$\Delta(\vec{r}_B - \vec{r}_A) = t+1, 11t-7, -2t-8$$

$$\vec{v}_{AB} = -1, -11, 2 \quad : B \text{ מושג רוחב} \quad \vec{v}_{BA} = 1, 11, -2 \quad : A \text{ מושג רוחב}$$

הציג שרטוט היפotenusa של מושג רוחב

$$\Delta(\vec{r}_B - \vec{r}_A) \Big|_{t=5} = 5+1, 55-7, -10-8 = 6, 48, -18$$

$$\boxed{|\vec{v}| = \frac{\Delta(\vec{r}_B - \vec{r}_A)}{t=5} = \frac{6}{5}, \frac{48}{5}, \frac{-18}{5}} \quad \text{אנו מושג רוחב בזווית } \vartheta \text{ בין ישרים}$$

$$\vec{v}_{AB} = -1, -11, 2 \quad \text{אנו מושג רוחב}$$

$$\boxed{\vec{v}_{BA} = \vec{v}_{AB} + \vec{v} = (-1, -11, 2) + (\frac{6}{5}, \frac{48}{5}, \frac{-18}{5}) = -\frac{5+6}{5}, -\frac{55+48}{5}, \frac{10-18}{5} = \frac{1}{5}, \frac{-7}{5}, \frac{-8}{5}}$$

$$\Delta \vec{r}_{BA} = t+1, 11t-7, -2t-8 \quad \text{אנו מושג רוחב}$$

$$\boxed{\Delta \vec{r}_{BA} \Big|_{t=3} = 3+1, 33-7, -6-8 = (4, 26, -14)} \quad : t=3 \text{ ר'}$$

(III)

: כוונת ה- \hat{r} ו- $\hat{\theta}$ מוגדרת מטה

(3)



הנעה כירקונית

$\vec{v} = r\hat{r}$

$\vec{v} = \dot{r}\hat{r} + r\dot{\theta}\hat{\theta}$

$\ddot{v} = \hat{r}(\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) + \hat{\theta}(2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta})$

$\hat{r} = (\cos\theta, \sin\theta) \rightarrow \hat{\theta} = (-\sin\theta, \cos\theta)$

$\theta = \omega t \rightarrow \dot{\theta} = \omega \rightarrow \ddot{\theta} = 0$

$r = ut \rightarrow \dot{r} = u \rightarrow \ddot{r} = 0$

: גוף נייד ב- \hat{x}, \hat{y}

$\vec{v} = u\hat{r} + rw\hat{\theta}$

$\ddot{v} = \hat{r}(0 - rw^2) + \hat{\theta}(2uw + 0) = -rw^2\hat{r} + 2uw\hat{\theta}$

: \hat{x}, \hat{y} מוגדרים ב- \hat{x}, \hat{y} ו-

$\vec{v} = u(\cos\theta, \sin\theta) + rw(-\sin\theta, \cos\theta) = \hat{x}(u\cos\theta - rw\sin\theta) + \hat{y}(u\sin\theta + rw\cos\theta)$

$\ddot{v} = -rw^2(\cos\theta, \sin\theta) + 2uw(-\sin\theta, \cos\theta) = \hat{x}(-rw^2\cos\theta - 2uw\sin\theta) + \hat{y}(-rw^2\sin\theta + 2uw\cos\theta)$

תעלון (ב- \hat{x}, \hat{y}) ס' $\frac{d^2}{dt^2}x = a = \ddot{x} - b$ נניח

$a = -b^2x$ (4)

: גיבובית

$\ddot{x} + b^2x = 0$

: מתי נזכיר ש- $x = A\cos(\alpha t) + B\sin(\alpha t)$

$X(t) = A\cos(\alpha t) + B\sin(\alpha t)$

$X(t=0) = X_0 = A\cos(0) + B\sin(0) = A \rightarrow \boxed{A = X_0}$: מתחם נ"ל

$v(t) = -\alpha B\sin(\alpha t) + \alpha A\cos(\alpha t)$

המגמה של הנוסחה היא

$v(t=0) = v_0 = -\alpha X_0 \sin(0) + \alpha A \cos(0)$

: מילוי

$v_0 = \alpha A \rightarrow \boxed{B = \frac{v_0}{\alpha}}$

$\ddot{v} = -\alpha^2 X_0 \cos(\alpha t) - \alpha^2 \frac{v_0}{\alpha} \sin(\alpha t) = -\alpha^2 \left(X_0 \cos(\alpha t) + \frac{v_0}{\alpha} \sin(\alpha t) \right) = -\alpha^2 X$

\downarrow
 $\boxed{\alpha = b}$

ונמצא

$X(t) = X_0 \cos(bt) + \frac{v_0}{b} \sin(bt)$

$v(t) = -bX_0 \sin(bt) + \frac{v_0}{b} \cos(bt)$

$a(t) = -b^2 X_0 \cos(bt) - b^2 \frac{v_0}{b} \sin(bt)$

(IV)

$$M=5\text{kg} \quad N=2\text{kg} \quad L=3\text{m}$$

F כח מושך ימינה, מושך ימינה בזווית θ ומשתתקע נטול משקל מישר ל欣慰 צפונה ומשקל מישר ל欣慰 צפונה.

סבירותן מושגת באמצעות סכום הכוחות שפוגע בweights ופוגע בgewicht.



כיוון שהכוחות נסכימים

N מושך צפונה

$$\sum F_y = 0 \quad Mg - T = 0$$

$$\sum F_y = T - Ng = 0$$

$$\sqrt{T^2} = Ng \quad (i)$$

$\sum \vec{F} = 0 \rightarrow \sum \vec{F}_x = 0$: מושג הסכום של כל הכוחות הפעילים על הגוף.

$$\sum F_x = T \sin \alpha - F \cos \theta = 0$$

$$\sqrt{F^2} = T \frac{\sin \alpha}{\cos \theta} \quad (ii)$$

$$\sum F_y = F \sin \theta - Mg - T \cos \alpha = 0$$

$$T \frac{\sin \alpha}{\cos \theta} \cdot \sin \theta - T \cos \alpha = Mg$$

$$T (\sin \alpha \tan \theta - \cos \alpha) = Mg$$

$$\sqrt{T^2} = \frac{1}{\sin \alpha} \left(\frac{Mg}{Ng} + \cos \alpha \right) = \frac{1}{\sin \alpha} \left(\frac{5}{2} + \cos \alpha \right) \quad (iii)$$

$$\tan \theta = \left(\frac{Mg}{T} + \cos \alpha \right) \frac{1}{\sin \alpha}$$

$$T = Ng$$

; (iii) - (ii) (i) נימשך ב (ii) ו (iii) נימשך ב (ii) ו (iii) נימשך ב (ii) ו (iii)

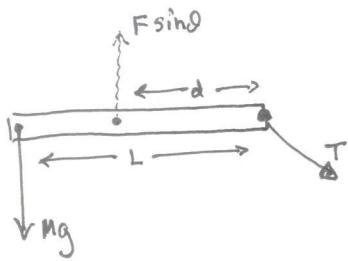
$$F = Ng \frac{\frac{\sin \alpha}{1}}{\sqrt{1+\tan^2 \theta}} = Ng \sin \alpha \sqrt{1+\tan^2 \theta} \quad Ng \sin \alpha \sqrt{1+\frac{1}{\sin^2 \alpha} \left(\frac{5}{2} + \cos \alpha \right)^2} = \cos \theta = \frac{1}{\sqrt{1+\tan^2 \theta}} \quad (iii)$$

$$\therefore F = Ng \sqrt{\sin^2 \alpha + \frac{25}{4} + 5 \cos \alpha + \cos^2 \alpha} = Ng \sqrt{1+\frac{25}{4}+5 \cos \alpha} = \frac{Ng}{2} \sqrt{29+20 \cos \alpha} = (9.8) \sqrt{29+20 \cos \alpha} =$$

$$\sqrt{F^2} \approx 10 \sqrt{29+20 \cos \alpha}$$

(IV)

. מגדיר כפונקציית פוטו של גוף, F גוף אחד תזקק ל- B_N ו- β כפונקציית פוטו של גוף שני.



$$\sum \tau = L(Mg) + d(-F \sin \theta) + (\alpha) \cdot T^0 = 0$$

$$d = L \frac{Mg}{F \sin \theta} = L \frac{Mg}{N g \sin \theta \sqrt{1 + \tan^2 \theta}} =$$

$$= L \frac{M}{N} \frac{1}{\sin \theta \sqrt{1 + \tan^2 \theta}} = L \frac{\frac{5}{2}}{2} \cdot \frac{1}{\sqrt{1 + 2 \cos \theta}} =$$

$$\boxed{d = 15 \frac{1}{\sqrt{1 + 2 \cos \theta}}}$$

$$\tan \theta = 20 \quad \text{לפניהם} \quad d = 0 \quad \text{ולפניהם} : \text{השאלה שאלת נסיעה}$$

✓ מגדיר כפונקציית פוטו של גוף אחד $\theta = \frac{\pi}{2}$

. מגדיר כפונקציית פוטו של גוף שני $F = \delta g c$, $T = \delta$

. ✓ מגדיר כפונקציית פוטו של גוף שלישי $L - \delta$ כ שוקם $d = 80$ מטרים ו- $\theta = 30^\circ$



: מגדיר כפונקציית פוטו של גוף שלישי (6)

$$\sum F_x = m a_x \rightarrow \sum F_x = N = m a_x$$

$$\sum F_y = 0 \quad \boxed{N = m a_x}$$

$$\sum F_y = f - mg = \mu N - mg = 0$$

$$\mu N = mg$$

$$\mu \mu a = mg$$

כעומת גוף שלישי

$$\boxed{a = \frac{g}{\mu}}$$

. ✓ מגדיר כפונקציית פוטו של גוף רביעי $a = \delta$: מגדיר כפונקציית פוטו של גוף חמישי μ