



אוניברסיטת בן-גוריון בנגב

מדור בחינות

מס' נבחן: _____

תאריך הבחינה: 24/7/02

שם המורה: פרופ' שאול מרקסי

מבחן ב: פויסיקה 1

מס' הקורס: 203.1.1331.2

מיועד לתלמידי: מצטיינים ומצטיינות

שנה: א / סמי: 2 מועד: 2

משך הבחינה: 3 שעות

חומר עזר: כל נוסחאות

מנוגד לזמנים + מחשב כיס.

הוראות

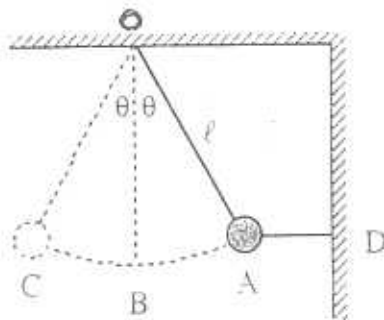
ענה על 4 מבין 5 השאלות הבאות
כל שאלה שווה 25 נקודות
במידה וענית על יותר מ-4 שאלות מחק את המיותר.

שאלה מס' 1 ✓

כדור שמסתו m קשור בשני חוטים המחזיקים אותו במצב A כמתואר בתרשים. חותכים את החוט

האופקי AD והכדור נע לאורך המסלול ABC. אורך החוט התלוי מהתקרה הוא l והזווית שהוא יוצר עם האנך במצב ההתחלתי היא θ .

נתונים: g, m, θ, l



- א. מהי המתיחות T_A בחוט OA לפני ניתוק החוט האופקי? (5 נקודות)
- ב. מהי המתיחות T_C בחוט OA במצב C? (5 נקודות)
- ג. מהי המתיחות T_B בחוט OA במצב B? (10 נקודות)
- ד. בהנחה שהזווית θ קטנה – כמה זמן נמשכת תנועת הכדור מ-A ל-C? (5 נקודות)

שאלה מס' 2



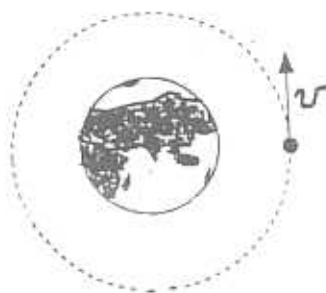
דיסקה שמסתה $2m$ מהירותה על משטח אופקי חלק במהירות V לאורך ציר X ומתנגשת בדיסקה ימנה שמסתה m הנמצאת במנוחה. לאחר ההתנגשות נעה הדיסקה הנפגעת במהירות $0.5V$ בכיוון הנוצר זווית של 30° עם כיוון תנועתה המקורי של הדיסקה הפוגעת. נתונים: m, V_0



- מהי מהירות הדיסקה שמסתה $2m$ לאחר ההתנגשות? (10 נקודות)
- מהו כיוון תנועתה של הדיסקה שמסתה $2m$ לאחר ההתנגשות? (10 נקודות)
- האם נשמרה האנרגיה הקינטית של המערכת בהתנגשות זו? אם לא, חשב את אוברן האנרגיה הקינטית של המערכת באחוזים. (5 נקודות)

שאלה מס' 3

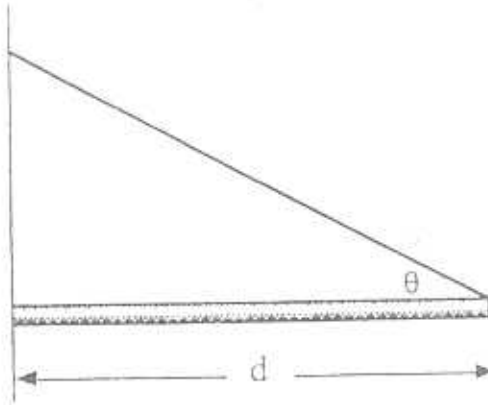
לוויין שמסתו m נע סביב כוכב שמסתו M במסלול מעגלי במהירות v . לוויין שני נע סביב אותו כוכב במסלול מעגלי במהירות $2v$.



- לאיזה מן הלוויינים רדיוס סיבוב גדול יותר? פי כמה? (10 נקודות)
- לאיזה מן הלוויינים זמן מהזור גדול יותר? פי כמה? (8 נקודות)
- מטאוריט פגע בלוויין הראשון בכיוון משיק לתנועתו, וגרם להכפלת מהירות הלוויין. האם יינתק הלוויין מן הכוכב? הסבר. (7 נקודות)

שאלה מס' 4

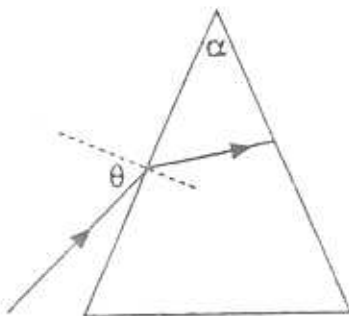
צידו האחד של מוט אופקי אחיד שמסתו m ואורכו d נשען על קיר אנכי. צידו השני קשור לקיר על ידי חוט היוצא בזווית θ עם המוט כמתואר בתרשים. מקדם החיכוך בין הקיר למוט μ .



- צייר דיאגרמה של הכוחות הפועלים על המוט. (5 נקודות)
- רשום את המשוואות לשיווי משקל סטטי של המוט. (5 נקודות)
- מהי הזווית המקסימלית θ_{max} האפשרית כך שהמוט ישאר בשיווי משקל? (15 נקודות)

שאלה מס' 5

קרן אור פוגעת בזווית θ בפאה השמאלית של מנסרה שוות-שוקיים בעלת זווית ראש $\alpha = 50^\circ$ כמתואר בציור. המנסרה עשויה מחומר שקוף בעל מקדם שבירה $n = 1.5$, והיא מוקפת אוויר.



- מהי זווית היציאה של הקרן (ביחס לנורמל) מהפאה הימנית, אם נתון ש: $\theta = 30^\circ$? (10 נקודות)
- מהו הערך הגדול ביותר של θ עבורו תתקיים עדיין החזרה גמורה בפאה הימנית של המנסרה? חשב את θ_{max} . (15 נקודות)

בהצלחה!!!

פיזיקה 1 : תורת התנודות והגלים

$\vec{a} \cdot \vec{b} = ab \cos \theta$ - מכפלה סקלרית

$\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$

$|\vec{a} \times \vec{b}| = ab \sin \theta$ - מכפלה וקטורית

$\vec{v}_t = \vec{v}_0 + \vec{a}t$

$\vec{x} = \vec{v}_0 t + \frac{1}{2} \vec{a} t^2$

$v_t^2 = v_0^2 + 2ax$

$f = \mu N$

$U = mgh$

$E_k = \frac{1}{2} m v^2$

$W(A \rightarrow B) = \int \vec{F} \cdot d\vec{x}$

$P = \frac{dW}{dt} = \vec{F} \cdot \vec{v}$

$\sum \vec{F}_{ext} = \frac{d\vec{p}}{dt} = \frac{d(m\vec{v})}{dt}$

$\int \vec{F} dt = m\vec{v} - m\vec{v}_0$ שינוי תנודות

$\vec{r}_{cm} = \frac{\sum m_i \vec{r}_i}{\sum m_i}$ מרכז מסתים

$\vec{v}_{cm} = \frac{\sum m_i \vec{v}_i}{\sum m_i}$ מרכז מסתים

$\vec{J} = \vec{r} \times \vec{p}$ תנודת זוויתית

$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}$ תנודת זוויתית

$m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2 = m_1 \vec{v}_1' + m_2 \vec{v}_2'$ שימור תנודת זוויתית

$\frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 = \frac{1}{2} m_1 v_1'^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2'^2$ שימור אנרגיה

$e = -\frac{v_2' - v_1'}{v_2 - v_1} = 1$

$v = R\omega ; a_r = \frac{v^2}{R} = R\omega^2$

$T = 2\pi \sqrt{\frac{R \cos \theta}{g}}$ - תנודת פית

$M = I\alpha ; \alpha = \frac{d\omega}{dt}$

$I = \frac{1}{2} m R^2$ תנודת פית

$I = m R^2$ תנודת פית

$x(t) = -\frac{k}{m} x(t)$ - תנודת הרמונית

$\vec{F} = -k\vec{x} ; k = m\omega^2 ; \omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$

$x = A \cos(\omega t + \phi) ; T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$

$v = -\omega A \sin(\omega t + \phi)$

$a = -\omega^2 A \cos(\omega t + \phi)$

$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$ - תנודת פית

$U = \frac{1}{2} k x^2$ - תנודת פית

$F = kx$ - תנודת פית

$F = -\frac{G m_1 m_2}{r^2}$ - כבידה

$G = 6.67 \cdot 10^{-11}$ (HKS - תנודת)

$U = -\frac{GMm}{r} ; GM = R^2 g$

$\frac{dA}{dt} = \gamma A$ - תנודת

$\left(\frac{R_1}{R_2}\right)^3 = \left(\frac{T_1}{T_2}\right)^2$ - תנודת

$v = \lambda f = \frac{\omega}{k}$ - תנודת

$y = A \sin(kx - \omega t) ; k = \frac{2\pi}{\lambda} ; \omega = 2\pi f$

$\frac{\sin \theta_1}{\sin \theta_2} = \frac{n_2}{n_1}$ - תנודת

$n = \frac{c}{v}$

$\lambda = 3700 - 7800 \text{ \AA}$ - תנודת

$\frac{1}{u} + \frac{1}{v} = \frac{1}{f} ; R = 2f$ - תנודת

$H = -\frac{v}{u}$ - תנודת

$x \cdot x_2 = f^2$ - תנודת

$n = \frac{\sin(\frac{A + \delta m}{2})}{\sin \frac{A}{2}}$ - תנודת

$\frac{d^2 y}{dt^2} = v^2 \frac{d^2 y}{dx^2}$ - תנודת

מכניקה

אנרגיה פוטנציאלית אלסטית (במצב רפוי $U_{el} = 0$) $U_{el} = \frac{1}{2}k(\Delta l)^2$	
$W_{\Sigma F} = \Delta E_k$	עבודה - אנרגיה
עבודת שקול הכוחות הלא משמרים $W = \Delta E$ (E - אנרגיה מכנית כוללת)	
$P = \frac{dW}{dt}$	הספק רגעי
$P = Fv \cos \theta$	הספק מכני רגעי
מתקף ותנע	
$\int_{t_1}^{t_2} \vec{F} dt = \Delta(m\vec{v})$	מתקף-תנע
$\vec{F}\Delta t = \Delta(m\vec{v})$	כוח קבוע
$m_1\vec{v}_1 + m_2\vec{v}_2 = m_1\vec{u}_1 + m_2\vec{u}_2$	שימור תנע
בהתנשות אלסטית חד-ממדית $v_1 - v_2 = u_2 - u_1$	
מודל של גז אידיאלי	
משוואת המצב של גז אידיאלי $pV = nRT$	
החוק הראשון של התרמודינמיקה $\Delta U = Q - W$	
תנועות מחזוריות	
$\omega = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$	
תנועה מעגלית	
$\omega = \frac{d\theta}{dt}$	מהירות זוויתית
$a_R = \frac{v^2}{R} = \omega^2 R$	תאוצה מרכזית

קינמטיקה	
$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$	מהירות רגעית
$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$	תאוצה רגעית
תנועה שוות תאוצה $v = v_0 + at$ $x = x_0 + v_0 t + \frac{at^2}{2}$ $x = x_0 + \frac{v_0 + v}{2} t$ $v^2 = v_0^2 + 2a(x - x_0)$	
מהירות של B ביחס ל A $\vec{v}_{B,A} = \vec{v}_B - \vec{v}_A$	
כוחות	
$W = mg$	כוח הכובד
$F = k\Delta l$	חוק הוק
$f_s \leq \mu_s N$	חיכוך במנוחה
$f_k = \mu_k N$	חיכוך החלקה
$\Sigma \vec{F} = \frac{d(m\vec{v})}{dt}$	החוק השני של ניוטון
$\Sigma \vec{F} = m\vec{a}$	
עבודה, אנרגיה והספק	
$W = \int_{s_1}^{s_2} F \cos \theta ds$	עבודה
$W = F \cos \theta \Delta s$	עבודה של כוח קבוע
$E_k = \frac{mv^2}{2}$	אנרגיה קינטית
שינוי אנרגיה פוטנציאלית כובדית (שדה אחיד) $\Delta U_G = mg\Delta h$	

$\vec{M} = r F \sin \theta ; \vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}$ מומנט של כוח	
חוק שני של ניוטון לתנועה סיבובית $\vec{M} = I \alpha$	
מרכז מסה $\bar{x} = \frac{\sum m_i x_i}{M} \quad \bar{y} = \frac{\sum m_i y_i}{M}$	
מומנט התמדה $I = \sum m_i r_i^2$ $I = \int r^2 dm$	
מומנט התמדה לגבי ציר סימטריה	
$\frac{1}{12} m l^2$	מוט
$\frac{1}{2} m R^2$	גליל מלא
$m R^2$	גליל חלול דק
$\frac{1}{2} m (R_1^2 + R_2^2)$	טבעת גלילית
$\frac{2}{3} m R^2$	כדור חלול
$\frac{2}{5} m R^2$	כדור מלא
$I = I_{c.m.} + m r^2$	משפט שטיינר
זמן מחזור של מטוטלת פיסיקלית $T = 2\pi \sqrt{\frac{I}{m g l}}$	
$\Omega = \frac{\Gamma}{I \omega}$	נקיפה (פרצסיה)
$E_k = \frac{I \omega^2}{2}$	אנרגיה קינטית סיבובית
$W = \vec{M} \theta$	עבודה
$P = \vec{M} \omega$	הספק
$\vec{L} = \vec{r} \times m \vec{v}$	תנע זוויתי של גוף נקודתי
$\vec{L} = I \vec{\omega}$	תנע זוויתי
$\vec{M} \Delta t = \Delta \vec{L}$	מתקף זוויתי - תנע זוויתי

תנועה הרמונית משוואת התנועה	
$-kx = m \frac{d^2 x}{dt^2}$	
$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$	
$x = A \cos(\omega t + \phi)$	פונקציית "מקום-זמן"
$v = -\omega A \sin(\omega t + \phi)$	מהירות
$v = \pm \omega \sqrt{A^2 - x^2}$	
$a = -\omega^2 A \cos(\omega t + \phi)$	תאוצה
$a = -\omega^2 x$	
$T = 2\pi \sqrt{\frac{m l}{k}}$	זמן המחזור
$T = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$	מטוטלת פשוטה
כבידה	
$F = G \frac{m_1 m_2}{r^2}$	כוח הכבידה
אנרגיה פוטנציאלית כובדית $U_G = -\frac{GMm}{r} \quad (U_G(\infty) = 0)$	
חוקי קפלר החוק השני (חוק השטחים) קבוע $\frac{dA}{dt}$ $\left(\frac{R_1}{R_2}\right)^3 = \left(\frac{T_1}{T_2}\right)^2$	
אנרגיה של לוויין במסלול מעגלי קינטית $E_k = \frac{GMm}{2r} = -\frac{U_G}{2}$ כוללת $E = -\frac{GMm}{2r}$	
מכניקה של גוף קשיח	
$\omega = \frac{d\theta}{dt}$	מהירות זוויתית
$\alpha = \frac{d\omega}{dt}$	תאוצה זוויתית