

1. (א) המסה של הגוף  $m$  נמצאת על המישור  $B$  והיא נחמקת החוצה.

הכיוון של הכוח  $f_k$  והכיוון של התנועה  $dx$  הם הפוך זה לזה.

$$W = \int \vec{F} \cdot d\vec{v} = \int f_k dx \cos(180^\circ) = - \int_0^d f_k dx$$

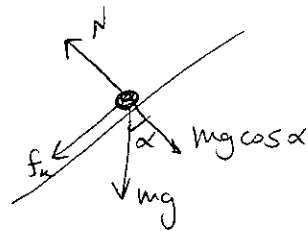
כוח החיכוך קבוע ולכן ניתן להוציא אותו מחוץ האינטגרל.

$$= - f_k \int_0^d dx = - f_k d = - \mu N d$$

5/6 נתון כי המסה של הגוף היא  $m$  וזווית המישור היא  $\alpha$ .

$$N - mg \cos \alpha = 0$$

$$N = mg \cos \alpha$$



$$W = - \mu mg \cos \alpha \cdot d$$

2. נניח שהגוף נחמקת החוצה מהמישור  $B$  והוא נע במישור  $A$  (המישור  $A$  הוא המישור העליון).

$$E_f - E_i = W$$

$$E_f = \frac{1}{2} m v^2 + m g H \quad ; \quad E_i = \frac{1}{2} k x^2$$

$$W = - \mu m g \cos \alpha \cdot d$$

$$\frac{1}{2} m v^2 + m g H - \frac{1}{2} k x^2 = - \mu m g \cos \alpha \cdot d$$

$$v = \sqrt{\frac{k}{m} x^2 - 2 g H - 2 \mu g \cos \alpha \cdot d}$$

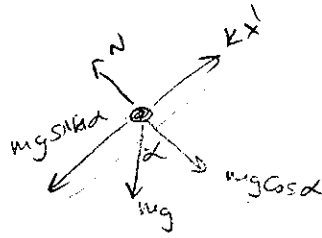
כאשר הכיוון של התנועה הוא כיוון  $x$  (המישור  $A$  הוא המישור העליון).

3. המסה - המקורף  $k$  של  $\alpha$  היא כגון  $kx$ ,  $\theta$  הוא זווית,  $\sin \theta$  ו- $\cos \theta$

הערה:  $\sin \theta$  הוא  $\frac{1}{2}$  כאשר  $\theta = 30^\circ$ .

$$kx - mg \sin \theta = 0 \rightarrow a = 0$$

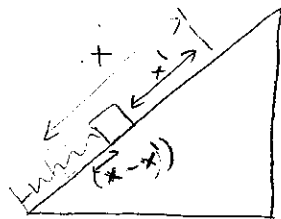
$$N - mg \cos \theta = 0 \rightarrow N = mg \cos \theta$$



אם המסה תהיה נייבית,  $a = 0$  (התאוצה היא 0)

$$x' = \frac{mg \sin \alpha}{k}$$

הגובה  $h$  (3) הוא -  $h = (x - x') \sin \alpha$



$$h = (x - x') \sin \alpha$$

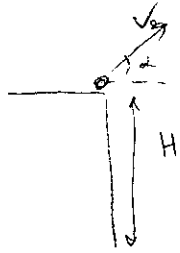
אם נניח שהמסה נעה מהמיקום  $x$  ל- $x'$  (המיקום של המסה)

$$E_i = \frac{1}{2} k x^2 ; E_f = \frac{1}{2} m v_{max}^2 + \frac{1}{2} k x'^2 + mg(x' - x) \sin \alpha$$

$$\frac{1}{2} k x^2 + \frac{1}{2} k x'^2 + mg(x' - x) \sin \alpha = \frac{1}{2} k x'^2$$

$$v_{max} = \sqrt{\frac{k}{m} (x^2 - x'^2) - 2g(x - x') \sin \alpha}$$

4. (ה) רשמה את המשוואות המגדירות את המיקום של הגוף כפונקציה של הזמן  $t$ .



$$y = H + v_0 \sin \alpha \cdot t - \frac{1}{2} g t^2$$

$$x = v_0 \cos \alpha \cdot t$$

נרשם את המשוואות המגדירות את המיקום של הגוף כפונקציה של הזמן  $t$ .  
 נרשם את המשוואות המגדירות את המיקום של הגוף כפונקציה של הזמן  $t$ .

$$0 = H + v_0 \sin \alpha \cdot t - \frac{1}{2} g t^2$$

$$t_{1,2} = \frac{-v_0 \sin \alpha \pm \sqrt{v_0^2 \sin^2 \alpha + 2gH}}{g}$$

הזמן החיובי הוא התשובה הנכונה.

$$t = \frac{v_0 \sin \alpha}{g} \left( 1 + \sqrt{1 + \frac{2gH}{v_0^2 \sin^2 \alpha}} \right)$$

הזמן החיובי הוא התשובה הנכונה.

$$x = \frac{v_0^2 \cos \alpha \sin \alpha}{g} \left( 1 + \sqrt{1 + \frac{2gH}{v_0^2 \sin^2 \alpha}} \right)$$

א. (נרסק אלג האבא התקט'מל אליו גאץ המסה. מכ"ןן שהאופים ג'יה חוש"ים  
 אונץ אלג מסכ המסה עולה אל היולג השופעל שני האופים (ע"ם. המסה ברטלנה  
 גפס"ן אונץ ביחס למסה השופעל אלג המה"ח אל ג'יה א ג'יה שורה.  
 נבר"ן ואלו שמו"ים נג'י"מים בעל"ג.

\* ג'יה: אל המערכה פועל זה ח'צ"ני יך כפי"ן (mg) חלק יש ש"מו  
 ג'ץ נ'צ"ה ה-א.

\* אנרגיה: אין כוחות לא נשמ"ם שפוע"ם אל המערכת חלק יש ש"מו אנרגיה  
 בעל"ג.

ב. (בה" אל "המחלה" בהנצ אפ"ני שהג'ף הק"ן אלה אל המסה השופעל. אלה ח'סול  
 בהנצ שהחלה "עוצר" אל המסה השופעל, פלומה הנצ בו אשני האופים אל המה"ח

$P_j = P_i$  שמירה תנע:

$P_i = M V_0 = m u + M u = P_f$

$u = \frac{m V_0}{m + M}$

$E_f = E_i$  שמירה אנרגיה:

$E_i = \frac{1}{2} m v_0^2 ; E_f = \frac{1}{2} (m + M) u^2 + m g h$

$\frac{1}{2} m v_0^2 = \frac{1}{2} (m + M) u^2 + m g h$

$h = \frac{1}{2} \frac{v_0^2}{g} - \frac{1}{2} \left(1 + \frac{M}{m}\right) \frac{u^2}{g}$

(2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2)

$$m(V_0 - u_2) = Mu_1$$

÷

$$m(V_0^2 - u_2^2) = Mu_1^2$$

⇓

$$\frac{V_0 - u_2}{(V_0 - u_2)(V_0 + u_2)} = \frac{1}{u_1} \Rightarrow$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} (1) & mV_0 = Mu_1 + mu_2 \\ (2) & \frac{1}{2}mV_0^2 = \frac{1}{2}Mu_1^2 + \frac{1}{2}mu_2^2 \end{cases}$$

→ (1) →

→ (2) →

(3) - (1) →

$$\begin{cases} mV_0 = Mu_1 + mu_2 \\ u_1 = V_0 + u_2 \end{cases}$$

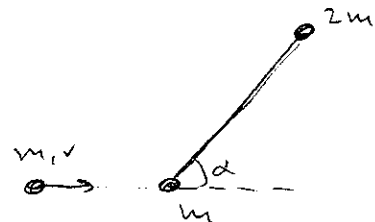
$$mV_0 = M(V_0 + u_2) + mu_2$$

$$u_2 = \frac{(m-M)}{M+m} V_0$$

$$mV_0 = Mu_1 + m \frac{(m-M)}{M+m} V_0$$

$$u_1 = \frac{m}{M} \left( 1 - \frac{m-M}{M+m} \right) V_0$$

<1-0013>



(1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)

- \* (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)
- \* (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)
- \* (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)

2. מכיון שיש שתי מוטות  $2m$  גוף המסתובב סביב נקודה אחת שונים, נראה שהגוף  
מסתובב סביב המרכז במרחק  $2L$  שווה כל המוטות, וכתוצאה מכך המרכז מסתובב במרחק  
הגוף.

$$V_{cm} = \frac{p_{cm}}{4m} = \frac{mV_0}{4m} = \frac{V_0}{4}$$

3) לפני ההתנגשות כל המוטות מסתובבים סביב נקודה אחת המכונה המרכז.  
לאחר ההתנגשות המוטות מסתובבים סביב נקודה אחת - חלק נוסף מהגוף היה  
במרכז המוטות על המוטות מסתובבים סביב נקודה אחת המכונה המרכז.

$$N = 2m a_v = 2m \frac{V^2}{R}$$

← נקודה שהמרכז מסתובב סביבה

נשים לב שמה שמתקין את המוטות סביב נקודה אחת המכונה המרכז הוא הגוף המסתובב  
אחרי ההתנגשות ולא המוטות המסתובבים.

$$V = \omega \cdot \frac{L}{2}$$

לאחר ההתנגשות המוטות מסתובבים סביב נקודה אחת המכונה המרכז. נראה שהמרכז מסתובב סביב נקודה אחת  
המכונה המרכז. ציר הסיבוב יהיה מרכז המסה של המוטות.  
מכיון שהגוף מסתובב סביב המרכז.

$$L_i = mV_0 \sin \alpha \cdot \frac{L}{2}$$

$v_{\perp}$

$$L_f = I_{cm} \omega = \left( 2m \left(\frac{L}{2}\right)^2 + 2m \left(\frac{L}{2}\right)^2 \right) \omega = mL^2 \omega$$

$$mV_0 \sin \alpha \cdot \frac{L}{2} = mL^2 \omega$$

$$\omega = \frac{V_0 \sin \alpha}{2L}$$

ואם התנועה יהיה

$$N = 2m \omega^2 \frac{L}{2} = \frac{mV_0^2 \sin^2 \alpha}{4L}$$