

$$y(t) = V_0 \sin \alpha \cdot t - \frac{g t^2}{2}$$

$$x(t) = V_0 \cos \alpha \cdot t \Rightarrow t = \frac{x}{V_0 \cos \alpha}$$

$$\Downarrow$$

$$y(x) = V_0 \sin \alpha \cdot \frac{x}{V_0 \cos \alpha} - \frac{g}{2} \frac{x^2}{V_0^2 \cos^2 \alpha} =$$

$$= x \operatorname{tg} \alpha - \frac{g x^2}{2 V_0^2 \cos^2 \alpha}$$

$$y(L) = \gamma L$$

$$\Downarrow$$

$$\gamma L = L \operatorname{tg} \alpha - \frac{g L^2}{2 V_0^2 \cos^2 \alpha}$$

$$\frac{g L}{2 V_0^2 \cos^2 \alpha} = \operatorname{tg} \alpha - \gamma$$

$$\frac{g L}{2 \cos^2 \alpha (\operatorname{tg} \alpha - \gamma)} = V_0^2$$

$$\frac{2 V_0^2}{g L} = \frac{1}{\cos^2 \alpha (\operatorname{tg} \alpha - \gamma)} = \frac{1 + \operatorname{tg}^2 \alpha}{\operatorname{tg} \alpha - \gamma} = f(\alpha)$$

הנגזרת: $f'(\alpha) = \frac{2 \operatorname{tg} \alpha \cdot \frac{1}{\cos^2(\alpha)}}{\operatorname{tg} \alpha - \gamma} - \frac{(1 + \operatorname{tg}^2 \alpha) \cdot \frac{1}{\cos^2 \alpha}}{(\operatorname{tg} \alpha - \gamma)^2} = \frac{2 \operatorname{tg} \alpha (1 + \operatorname{tg}^2 \alpha)}{\operatorname{tg} \alpha - \gamma} - \frac{(1 + \operatorname{tg}^2 \alpha)^2}{(\operatorname{tg} \alpha - \gamma)^2} = 0$

$$\Rightarrow \frac{2 \operatorname{tg} \alpha (1 + \operatorname{tg}^2 \alpha)}{\operatorname{tg} \alpha - \gamma} = \frac{(1 + \operatorname{tg}^2 \alpha)^2}{(\operatorname{tg} \alpha - \gamma)^2}$$

$$2 \operatorname{tg} \alpha (\operatorname{tg} \alpha - \gamma) = 1 + \operatorname{tg}^2 \alpha$$

$$2 \operatorname{tg}^2 \alpha - 2 \gamma \operatorname{tg} \alpha = 1 + \operatorname{tg}^2 \alpha$$

$$\operatorname{tg}^2 \alpha - 2 \gamma \operatorname{tg} \alpha - 1 = 0 \quad \operatorname{tg} \alpha = x$$

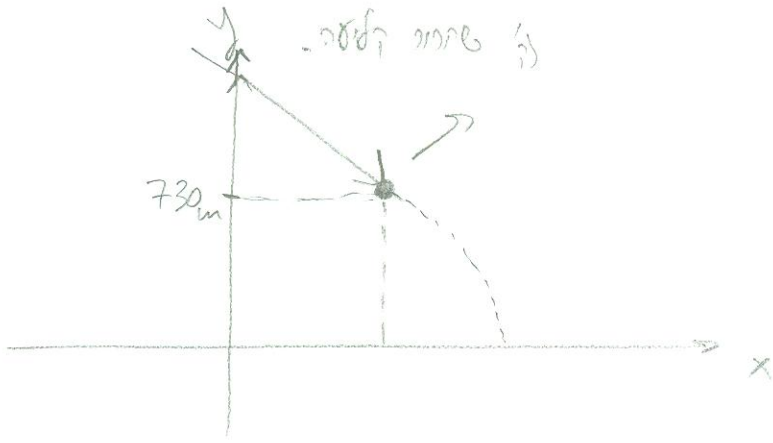
$$x^2 - 2 \gamma x - 1 = 0$$

$$x_{1,2} = \frac{2 \gamma \pm \sqrt{4 \gamma^2 + 4}}{2} = \gamma \pm \sqrt{\gamma^2 + 1}$$

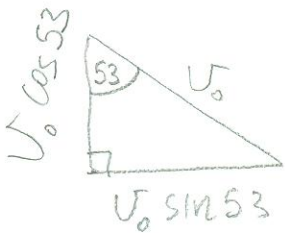
$$\Rightarrow \frac{2 V_{\min}^2}{g L} = \frac{1 + (\gamma + \sqrt{\gamma^2 + 1})^2}{\gamma - \sqrt{\gamma^2 + 1}} = \frac{1 + \gamma^2 + 2 \gamma \sqrt{\gamma^2 + 1} + \gamma^2 + 1}{\sqrt{\gamma^2 + 1}}$$

$$= 2 \sqrt{\gamma^2 + 1} + 2 \gamma$$

$$V_{\min} = \sqrt{g L} \sqrt{\gamma + \sqrt{\gamma^2 + 1}}$$



א. למצוא מהירות הקצה V_0 (רכיב אנכי) V_{0y} ! (רכיב אנכי) V_{0x} (רכיב אנכי) קדם



$$V_{0x} = V_0 \sin 53$$

$$V_{0y} = V_0 \cos 53$$

המטוס נשטף תחילה בקו ישר, המהירות ההתחלתית היא 730 m/s , המהירות האנכית היא V_{0y} והמהירות האופקית היא V_{0x} . המטוס נשטף במהירות 5 m/s לאורך ציר ה-x. המטוס נשטף במהירות 5 m/s לאורך ציר ה-y. המטוס נשטף במהירות 5 m/s לאורך ציר ה-z.

$$y = y_0 + V_{0y}t + \frac{1}{2}a_y t^2$$

$$= y_0 - (V_0 \cos 53)t - \frac{1}{2}gt^2$$

$$0 = 730 - (V_0 \cos 53) \cdot 5 - 5(25) \quad , \quad g \approx 10 \frac{[m]}{[s^2]}$$

$$V_0 = \frac{121}{\cos 53} = 201.05 \frac{[m]}{[s]}$$

מהירות הקצה V_0

$$X = X_0 + V_{0x}t + \frac{1}{2}a_x t^2$$

$$a_x = 0, V_{0x} = V_0 \sin 53, X_0 = 0$$

$$X = (V_0 \sin 53)t = 201.05 \cdot \sin 53 \cdot 5 = 802.8 \text{ [m]}$$

$$V_y = -V_{0y} - a_y t = -V_0 \cos 53 - g t = -171 \text{ [m/s]}$$

$$V_x = V_{0x} = V_0 \sin 53 = 160.56 \text{ [m/s]}$$

$$t = 5 \text{ [s]}$$

$$V_0 = 201.05 \text{ [m/s]}$$

יש להוסיף את הרכיב האנכי של המהירות
האנכי של המהירות הוא -171 m/s
האנכי של המהירות הוא 160.56 m/s

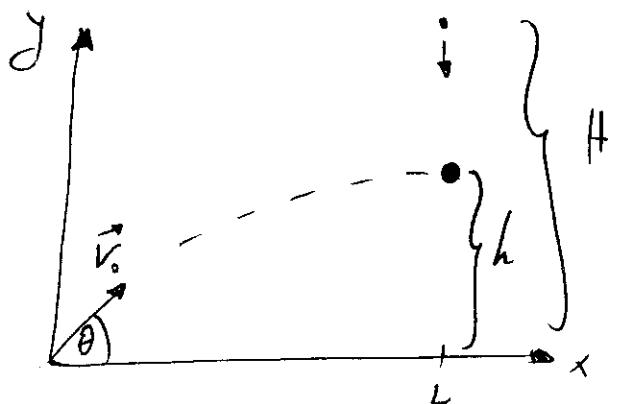
גוף נופל בגובה מסוים מתחתה מקובה בגובה H. כדור שגובהו מתחיל לרדת נצטרך להשיג את המקור.

יש גופים מתחילים בגובה h מתחת הקרקע. המרחק האפקטיבי בין הגופים הוא L.

- (1) באיזו זמן מתחיל האפקטיבי נצטרך הגוף השני?
- (2) באיזו מהירות \vec{v} נצטרך הגוף השני?
- (3) מהי מהירות היתרון של הגוף השני ביחס לגוף הראשון?

פתרון:

* נגדו ואלוהי מכן נצטרך את גובה היתרון: מושג בגובה h במרחק L



I גוף I: $y(t) = H - \frac{1}{2}gt^2$

$x(t) = L$

II גוף II: $y(t) = v_0 \sin \theta \cdot t - \frac{1}{2}gt^2$

$x(t) = v_0 \cos \theta \cdot t$

* נגדו כמה זמן נצטרך את גובה היתרון I היתרון שצטרף h

$h = H - \frac{1}{2}gt^2 \Rightarrow t = \sqrt{\frac{2(H-h)}{g}} = \tilde{t}$

* יצאנו את הזמן II גוף II נצטרף בגובה h ומהירות האפקטיבי L

(I) $L = v_0 \cos \theta \cdot \tilde{t}$

(II) $h = v_0 \sin \theta \cdot \tilde{t} - \frac{1}{2}g\tilde{t}^2 \Rightarrow v_0 \sin \theta \cdot \tilde{t} = h + \frac{1}{2}g\tilde{t}^2$

הקשר בין I ו II

$$\tan \theta = \frac{h + \frac{1}{2} g \tilde{t}^2}{L}$$

$$\tan \theta = \frac{h + \frac{1}{2} g \cdot \frac{2(H-h)}{g}}{L} = \frac{H}{L} \Rightarrow \theta = \arctan\left(\frac{H}{L}\right)$$

I) מהירות הנפילה V_0

$$(1 + \tan^2 \theta = 1 + \frac{\sin^2 \theta}{\cos^2 \theta} = \frac{\cos^2 \theta + \sin^2 \theta}{\cos^2 \theta} = \frac{1}{\cos^2 \theta}) \quad \text{I}$$

II) מהירות הנפילה V_0

$$L = V_0 \cos \theta \cdot \tilde{t} \Rightarrow V_0 \cos \theta = \frac{L}{\tilde{t}}$$

$$= \frac{L}{\frac{2(H-h)}{g}} = \frac{Lg}{2(H-h)}$$

$$V_0 \sin \theta = \frac{L}{\tilde{t}} \frac{\sin \theta}{\cos \theta} = \frac{L}{\tilde{t}} \tan \theta = \frac{L}{\frac{2(H-h)}{g}} \cdot \frac{H}{L} = \frac{Hg}{2(H-h)}$$

$$|\vec{V}_0| = \sqrt{\left(\frac{Lg}{2(H-h)}\right)^2 + \left(\frac{Hg}{2(H-h)}\right)^2} = \frac{g}{2(H-h)} \sqrt{L^2 + H^2}$$

$$V_{1y} = -gt, \quad V_{1x} = 0$$

$$V_{2y} = V_0 \sin \theta - gt, \quad V_{2x} = V_0 \cos \theta$$

$$\vec{V}_{rel} = (V_{2x} - V_{1x}, \overset{\downarrow}{V_{2y} - V_{1y}}) =$$

~~$$= (V_0 \cos \theta - 0, V_0 \sin \theta - gt - (-gt)) =$$~~

$$\vec{V}_{rel} = (V_0 \cos \theta, V_0 \sin \theta)$$

חלקיק בעולם התלת מימדי

הביטוי למיקום הוא :

$$\vec{r}(t) = A\hat{i} + Bt^2\hat{j} + Ct\hat{k}$$

המהירות היא:

$$\vec{v}(t) = \frac{d\vec{r}(t)}{dt} = 0 + 2Bt\hat{j} + C\hat{k}$$

התאוצה:

$$\vec{a}(t) = \frac{d\vec{v}(t)}{dt} = 0 + 2B\hat{j} + 0$$

המיקום בציר x הוא קבוע. בציר y יש תאוצה קבועה, ובציר z מהירות קבועה. הצורה של מסלול כזה היא פרבולה בצירי y ו z .

(2) וקטורים ויזגיא

$$|A| = 12 \text{ [Newton]}$$

$$\alpha = 0 \text{ [rad]}$$

$$|B| = 20 \text{ [Newton]}$$

$$\beta = \pi \text{ [rad]}$$

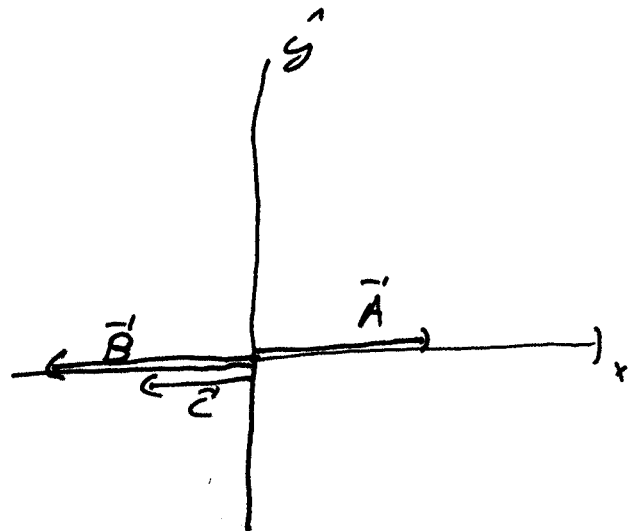
ב, A וקטורים ב כוונתם בהתאמה α, β
כיוון \hat{x} ו-3/

$$A_x = |A| \cos \alpha = 12 \text{ [N]}$$

$$A_y = |A| \sin \alpha = 0 \text{ [N]}$$

$$B_x = |B| \cos \beta = -20 \text{ [N]}$$

$$B_y = |B| \sin \beta = 0 \text{ [N]}$$



$$C_x = A_x + B_x = -8 \text{ [N]}$$

$$C_y = 0$$

$$\vec{C} = -8 \hat{x} \text{ [N]}$$

$$|C| = \sqrt{8^2 + 0} = 8 \text{ [N]}$$

\vec{C} וקטור ב כוונתם \hat{x} ו-3/

~~הקטור \vec{C} הוא כוונת \hat{x}~~

$\beta = \pi \text{ [rad]}$ כוונת \vec{B} היא כוונת \hat{x} כוונת \vec{C} כוונת \hat{x}

$$[N] = \frac{\text{kg} \cdot \text{meter}}{\text{sec}^2} = \frac{1000 [\text{gram}] \cdot 100 [\text{cm}]}{\text{sec}^2} \quad (2)$$

$$= 10^5 \frac{\text{gram} \cdot \text{cm}}{\text{sec}^2} = 10^5 \text{ [Dyne]}$$

$$|C| = 8 \cdot 10^5 \text{ [Dyne]}$$

קליעה לחישוק

נסמן:

$$v_0 = 10.8 \frac{m}{s}$$

$$g = 9.8 \frac{m}{s^2}$$

$$h = 4.9m$$

$$u = 9.1 \frac{m}{s}$$

נבחר מערכת קואורדינטות, אשר הראשית שלה בנקודת הזריקה, ציר x ימינה, וציר y כלפי מעלה. נרשום במערכת זו את נקודת הזריקה והמהירות ההתחלתית:

$$\vec{r}_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\vec{v}_0 = \begin{pmatrix} v_0 \cos \alpha + u \\ v_0 \sin \alpha \end{pmatrix}$$

$$\vec{a} = \begin{pmatrix} 0 \\ -g \end{pmatrix}$$

במציאת המהירות ההתחלתית התחשבנו בכך שמהירות הכדור ניתנה לנו ביחס לאדם הזורק, ובנוסף פירקנו את המהירות לרכיבים כמקובל. מרגע העזיבה, התנועה היא בתאוצה קבועה, ולכן:

$$\begin{aligned} \vec{r}(t) &= \vec{r}_0 + \vec{v}_0 t + \frac{\vec{a} t^2}{2} \\ &= \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} v_0 \cos \alpha + u \\ v_0 \sin \alpha \end{pmatrix} t + \begin{pmatrix} 0 \\ -g \end{pmatrix} \frac{t^2}{2} \\ \vec{v}(t) &= \frac{d\vec{r}(t)}{dt} = \begin{pmatrix} v_0 \cos \alpha + u \\ v_0 \sin \alpha \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ -g \end{pmatrix} t \end{aligned}$$

ביקשו מאיתנו את המרחק האופקי עד הזריקה, אבל על מנת לקבלו אנחנו נדרשים לחשב את הזווית α ואת הזמן עד הפגיעה בחישוק. הדרישה היא שהחישוק יעבור בגובה מסוים, ובאופן אופקי. הכוונה באופקי היא שהמהירות בציר y היא אפס. נשארנו עם שתי משוואות וקטוריות:

$$\begin{aligned} \vec{r}(t_1) &= \begin{pmatrix} v_0 \cos \alpha + u \\ v_0 \sin \alpha \end{pmatrix} t_1 + \begin{pmatrix} 0 \\ -g \end{pmatrix} \frac{t_1^2}{2} = \begin{pmatrix} x_1 \\ h \end{pmatrix} \\ \vec{v}(t_1) &= \begin{pmatrix} v_0 \cos \alpha + u \\ v_0 \sin \alpha \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ -g \end{pmatrix} t_1 = \begin{pmatrix} v_0 \cos \alpha + u \\ 0 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

נציב את $v_0 \sin \alpha$ מהמשוואה של המהירות במשוואה של המיקום לקבלת:

$$gt_1^2 - g \frac{t_1^2}{2} = h$$

$$t_1 = \pm \sqrt{\frac{2h}{g}}$$

$$\sin \alpha = \frac{gt_1}{v_0} = \sqrt{\frac{2hg}{v_0^2}}$$

$$x_1 = (v_0 \cos \alpha + u)t_1 = u \sqrt{\frac{2h}{g}} + v_0 \sqrt{1 - \sin^2 \alpha} t_1 = u \sqrt{\frac{2h}{g}} + v_0 \sqrt{\frac{2h}{g}} \sqrt{1 - \frac{2hg}{v_0^2}} \approx 13.64m$$