

התאוצה  $\vec{a}$  היא  $a_t$  ש"ל

$$\vec{a} = \underbrace{\dot{v}}_{\vec{a}_t} \hat{v} + v \hat{v}$$

$$\dot{v} = a_t$$

$\Downarrow$

$$v - v_0 = a_t \cdot t$$

התאוצה  
היא קבועה

התאוצה היא  $a_t$  ש"ל

$$a_r = \frac{v^2}{R} = \frac{a_t^2}{R} \cdot t^2$$

התאוצה היא  $a_t$  ש"ל והתאוצה היא  $a_r$  ש"ל

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

התאוצה היא  $a_t$  ש"ל והתאוצה היא  $a_r$  ש"ל

$$v = R \dot{\varphi}$$

$$a_t = R \frac{d\dot{\varphi}}{dt}$$

$\Downarrow$

$$\varphi = \frac{1}{2} \frac{a_t}{R} t^2$$

התאוצה היא  $a_t$  ש"ל והתאוצה היא  $a_r$  ש"ל

$$a_r = 2a_t \cdot \varphi$$

כדי להימנע מההיפרטנזיה, יש להגביל את המהירות של  $200 \frac{m}{s}$ ,  $8 \text{ מטר}$

נאטות הנסיעה לצדדים

עם נאטות של  $0.1g$  על תצפית של  $0.1g$

(i) להבטיח את כדורים הקמונולות המזדקמים של  $10 \text{ מטר}$  עדיף להכניס

כדורים לצדדים בהתבוננות הממוצעת.

(ii) מה המהירות המזדקמת  $0.1g$  עדיף להכניס  $10 \text{ מטר}$

$\approx 1 \text{ km}$  ?

---

$$R = \frac{|V|^2}{|a_R|} = \frac{(200 \frac{m}{s})^2}{0.1 \cdot 10 \frac{m}{s^2}} \quad (i) \quad \text{כדורים הקמונולות}$$

$$\boxed{R_{\max} = 40,000 \text{ (m)}} \quad \left[ \frac{m^2}{s^2} \cdot \frac{s^2}{m} \right] = \text{(m)} \quad \text{כדורים}$$

התוצאה

$$|V|^2 = R \cdot |a_R| = 1,000 \text{ (m)} \cdot 0.1 \cdot 10 \frac{m}{s^2} \quad (ii)$$
$$= 1,000 \left( \frac{m}{s} \right)^2$$

$$\boxed{V_{\max} = 31.6 \left( \frac{m}{s} \right)}$$

נזכר כי גם בהצגה סלאס —

$$\vec{r} = (R, \alpha)$$

ווקטור המיקום הינו

כדי שבהצגה קרטזית:

$$\vec{r}_{cart} = (R \cos(\alpha), R \sin(\alpha))$$

כאשר הזווית  $\alpha$  הינה הזווית בין ווקטור המיקום לציר ה-x.

כצביר לנו, במעגל האלגוריתמי —  $R$  אינו משתנה ולכן  
המיקום שלנו למעשה  $\alpha(t)$  — כמות הזווית כפונקציה של הזמן.

בהמשך האנו להתחיל בהשקפת —  $V_{\theta}$  הינה  $\frac{d\theta}{dt}$  המהירות הזוויתית

כמו כן אנו יוצאים כי במקרה כזה:

$$V = \omega \cdot R$$

כאשר  $\omega$  מוגדר להיות  $\omega \equiv \dot{\theta}$  צורה המהירות הזוויתית, או קצב שינוי הזווית —  $\dot{\theta}$  המעגל.

$$\omega = \frac{V}{R}$$

$$V = At^2$$

ובגודן השלילי:

$$\Rightarrow \omega = \frac{At^2}{R}$$

$$\int_{t_0}^{t_{now}} \omega dt = \theta(t_{now}) - \theta(t_0) = \varphi$$

אם  $\dot{\theta} = \omega$  הינו  $\varphi$  הינו  $\theta(t_{now}) - \theta(t_0)$   
כאשר  $\varphi = \theta(t_0) = \theta$

$$Q = \int w dt = \int \frac{At^2}{R} dt = \frac{At^3}{3R} \quad \text{:} \frac{1}{3} \frac{1}{R}$$

$$\vec{r} = \left( R \cos\left(\frac{At^3}{3R} + \tilde{\varphi}\right), R \sin\left(\frac{At^3}{3R} + \tilde{\varphi}\right) \right) \quad \text{:} \frac{1}{3} \frac{1}{R}$$

אם נניח  $t=0$  נקבל  $\vec{r}(0) = (R \cos(\tilde{\varphi}), R \sin(\tilde{\varphi}))$  וזהו וקטור היחידה  $\vec{e}_r$  בנקודה הזו.

$$\vec{r}(t=0) = (R \cos(\tilde{\varphi}), R \sin(\tilde{\varphi})) \quad \text{נקודה זו היא, וקטור היחידה}$$