

התאוצה a_t היא $a_t = \dot{v}$

$$\vec{a} = \dot{v} \hat{v} + v \dot{\hat{v}}$$

$$\dot{v} = a_t$$

⇓

$$v = a_t \cdot t$$

התאוצה היא קבועה

התאוצה היא קבועה ולכן התנועה היא פרבולית

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

התאוצה היא קבועה ולכן התנועה היא פרבולית

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

התאוצה היא קבועה ולכן התנועה היא פרבולית

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

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

⇓

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

התאוצה היא קבועה ולכן התנועה היא פרבולית

$$a_r = 2a_t \cdot \phi$$

כדי להימנע מההרס של המבנה, $200 \frac{m}{s}$, $0.1g$

נאטות הנסיעה לצדדים $0.1g$

עם נאטות של $0.1g$ על תצפית $0.1g$

(i) להבט את כדורים הסקנולות המזוסים של עבוב הכנת

כשכל צד המבנה המזוסים.

(ii) מה המבנה המזוסים $0.1g$ עבוב $0.1g$

$\approx 1 km$?

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

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

$= 40 km$

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

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

נזכר כי גם בהצגה כואוסי

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

ווקטור המיקום הינו

כדי שבהצגה קרטזית:

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

כאשר הזווית α הינה הזווית בין ווקטור המיקום לציר ה-x.

כצביר לנו, במעגל האלגוריתמי R אינו משתנה ולכן
המיקום שלנו למאוסין $\alpha(t)$ טווח הזווית כפינקציה של הזמן.

בהנחה האנו שהמהירות הזוויתית $\dot{\alpha}$ הינה קבועה ω

$$\vec{v} = \dot{\alpha} \cdot \hat{\theta} + 0 \cdot \hat{r}$$

כמו כן אנו יודעים כי במקרה כזה:

$$v = \omega \cdot R$$

כאשר ω מוגדר להיות $\dot{\alpha} \equiv \omega$ צורה המהירות הזוויתית, או קצב שינוי הזווית עם הזמן.

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

$$v = At^2$$

ובגודן השלילי:

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

אם $\dot{\alpha} = \omega$ הרי ש: $\int_{t_0}^{t_{now}} \omega dt = \alpha(t_{now}) - \alpha(t_0) = \varphi$
 כאשר $\varphi = \alpha(t_0) = \theta_0$

$$Q = \int w dt = \int \frac{At^2}{R} dt = \frac{At^3}{3R} \quad \text{ז"כ ר"כ}$$

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

הזווית הזו היא הזווית של המיקום φ של $t=0$

$$\vec{r}_{(t=0)} = (R \cos(\tilde{\varphi}), R \sin(\tilde{\varphi})) \quad \text{הזווית הזו היא הזווית של המיקום}$$