$$pV = \frac{m}{M}RT = vRT,$$

$$v = \frac{m}{M} = \frac{N}{N_A} \qquad n = \frac{N}{V}$$

$$pV = vRT = NkT$$
 $P = nkT$

numărul de moli

masa molară

masa gazului

N numărul total de molecule

nr lui Avogadro

concentrația moleculară

k Boltzsmann

$$\langle \varepsilon \rangle = \frac{i}{2} kT$$
 $\overline{v}_{patr} = \sqrt{\frac{3RT}{M_0}}$ $U = \frac{i}{2} \frac{m}{M} RT$

gaze monoatomice $i = 3$; Viteza medie Energia internă

pătratică

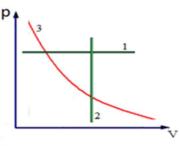
 $dN(\upsilon) = 4\pi N \left(\frac{m_0}{2\pi kT}\right)^{\frac{1}{2}} \cdot e^{-\frac{m_0 \upsilon^2}{2kT}} \upsilon^2 d\upsilon$ Maxwell

 $dN(u) = \frac{4N}{\sqrt{\pi}}e^{-u}u^2du$ Distribuția Maxwell după viteza relativă

Viteza cea mai probabilă $v_{prob} = \sqrt{\frac{2kT}{m_0}} = \sqrt{\frac{2RT}{M}}$

Viteza medie aritmetică $\langle v \rangle = \sqrt{\frac{8 \ kT}{\pi \ m}} = \sqrt{\frac{4}{\pi}} \ v_p \approx 1.33 \ v_p$

Viteza medie-pătratică sau termică $v_T = \sqrt{\frac{3 \ k T}{m_0}} = \sqrt{\frac{3RT}{M}} \approx 1,22 v_p$



Procesul izobar, p; m = const, (fig.6.1/1)Procesul izocor, V; m = const, (fig.6.1/2) Procesul izoterm, T; m= const, (fig.6.1/3)

Procesul izocor

$$\delta Q = dU + \delta L$$

$$\delta L = PdV = 0.$$

$$\delta Q = dU,$$

Procesul izobar

$$\delta Q = dU + PdV$$

$$\frac{PdV}{dT} = R$$

Procesul izoterm

$$\delta Q = \delta L$$

Procesul adiabatic

$$\delta L = -dU,$$

$$PV^{\gamma} = const.$$

Porțiune omogenă de circuit

Porțiune neomogenă de circuit

Circuit electric închis

$$I = \frac{1}{R}U \quad R = \rho \frac{l}{S} \quad \sigma = \frac{1}{\rho} \quad \vec{j} = \frac{1}{\rho}\vec{E} = \sigma\vec{E} \qquad \underline{I = \frac{\varphi_1 - \varphi_2 + \mathbf{E}_{12}}{R + r}} \quad \vec{j} = \sigma \left(\vec{E} + \vec{E}_{ex}\right) \qquad I = \frac{\mathbf{s}}{R + r} \quad \underbrace{Q = L = IUt = I^2Rt}_{q = \rho j^2} \quad P = \underbrace{Q}_{t} = I^2Rt$$

$$I = \frac{\varphi_1 - \varphi_2 + \mathbf{E}_{12}}{R + r}$$
 $\vec{j} = \sigma \left(\vec{E} + \vec{E}_{ex} \right)$

$$I = \frac{\mathscr{E}}{R+r} \quad Q = L = IUt = I^2Rt q = \rho j^2 q = \sigma E^2$$

$$P = \frac{Q}{t} = I^2Rt$$

Conexiunea în paralel a rezistențelor

$$U_1 = U_2 = U_3 = \dots = U_m = const.$$

$$I = \sum_{k=1}^{m} I_k$$

$$I = \sum_{k=1}^{m} I_k$$

$$\frac{1}{R} = \sum_{k=1}^{m} \frac{1}{R_k}$$

Conexiunea în serie a rezistențelor

a gazului ideal

$$I_1 = I_2 = I_3 = \dots = I_n = const.$$
 $U = \sum_{k=1}^n U_k$ $R = \sum_{k=1}^n R_k$

$$U = \sum_{k=1}^{n} U_k$$

$$R = \sum_{k=1}^{n} R_k$$

Ciocnirea centrală a corpurilor:

a) plastică: viteză comună a corpurilor de după ciocnire

$$\vec{u} = \frac{m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2}{m_1 + m_2}$$

 $\vec{u} = \frac{m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2}{m_1 + m_2}$ $E_C = \frac{m \vec{v}^2}{2}$

Forța electrică Forța gravitațională

 $F_{\rm e} = k \frac{q_1 q_2}{r^2}$ $F_{\rm g} = G \frac{m_1 m_2}{r^2}$

b) elastică: corpurile se vor mișca cu vitezele:

- viteza primului corp după ciocnire

$$\vec{u}_1 = \frac{\left(m_1 - m_2\right)\vec{v}_1 + 2m_2\vec{v}_2}{m_1 + m_2}$$

- viteza corpului al doilea după ciocnire

$$\vec{u}_2 = \frac{(m_2 - m_1)\vec{v}_2 + 2m_1\vec{v}_1}{m_1 + m_2}$$

$$E = E_{c} + E_{p} = const.$$

$$\vec{v} = \frac{dr}{dt}$$

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2}$$

$$a_{\tau} = \frac{d\sigma}{dt}$$

$$a_n = \frac{v^2}{R}$$

$$\vec{\upsilon}_m = \frac{\Delta \vec{S}}{\Delta t} \qquad \vec{\upsilon} = \frac{d\vec{r}}{dt} \qquad \vec{a} = \frac{d\vec{\upsilon}}{dt} = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} \qquad a_r = \frac{d\upsilon}{dt} \quad a_n = \frac{\upsilon^2}{R} \quad \vec{\upsilon} = \vec{\upsilon}_0 + \vec{a}t \quad a = \sqrt{a_r^2 + a_n^2} \qquad \vec{S} = \vec{\upsilon}_0 t + \frac{\vec{a}t^2}{2}$$

$$\vec{S} = \vec{\upsilon}_0 t + \frac{at^2}{2}$$

Viteza medie Viteza instantanee

Acceleratia

Mișcarea curbilinie tangențială și normală

Distanța parcursă

$$\vec{F} = m\frac{dv}{dt} = m\vec{a} \qquad m_1\vec{v}_1 + m_2\vec{v}_2 + \dots + m_n\vec{v}_n = const, \qquad m\frac{d\vec{v}_C}{dt} = \vec{F}^{ext} \qquad F = K\frac{m_1m_2}{r^2}$$

$$m\frac{dO_C}{dt} = \vec{F}^e$$

$$F = K \frac{m_1 m_2}{r^2}$$

$$F_{\rm n} = \frac{m\upsilon^2}{R}$$

Legea fundamentală a dinamicii

Legea conservării impulsului

Legea miscării centrului de masă Legea atracției universale

Forța care acționează asupra unui punct material la miscarea curbilinie

 $F_{\text{fr.al}} = \mu N$ Forta de frecare

$$C = \frac{q}{V}$$

$$C = \frac{d}{d}$$
Condensatorul

$$C = \frac{q}{V} \qquad C = \frac{\varepsilon \varepsilon_0 S}{d} \qquad C = \frac{2\pi \varepsilon \varepsilon_0 l}{\ln(r_2/r_1)} \qquad C = \frac{4\pi \varepsilon \varepsilon_0 r_1 r_2}{(r_2 - r_1)} \qquad W = \frac{\varepsilon \varepsilon_0 V}{2} E^2$$
Condensatorul Condesatorul Condesatorul Energia câmpului

cilindric

$$\frac{l}{\binom{1}{1}} C = \frac{4\pi\varepsilon\varepsilon_0 r_1 r_2}{(r_2 - r_1)}$$
Condesatorul

$$F = BIl \sin \alpha$$
$$F_{\text{max}} = BIl$$

$$\vec{F}_{el} = -k\vec{x}$$

la alunecare

$$\oint_{L} (\vec{B}d\vec{l}) = \oint_{L} \left(\sum_{i=1}^{n} \vec{B}_{i}d\vec{l} \right) = \sum_{i=1}^{n} \oint_{L} \vec{B}_{i}d\vec{l} = \mu_{0} \sum_{i=1}^{n} I_{i} \qquad B = \frac{\mu_{0}I}{4\pi r_{0}} \left(\cos \varphi_{1} - \cos \varphi_{2} \right) \qquad B = \frac{F_{\text{max}}}{Il}$$

$$B = \frac{\mu_0 I}{4\pi r_0} \left(\cos \varphi_1 - \cos \varphi_2\right)$$

$$B = \frac{F_{\text{max}}}{Il}$$

$$\Phi_m = BS \cos \alpha$$

$$\operatorname{div}\vec{B}=0$$

$$B = \frac{\mu_0 I}{4\pi r_0}$$

$$\Phi_m = BS \cos \alpha \quad \text{div } \vec{B} = 0 \quad B = \frac{\mu_0 I}{4\pi r_0} \quad B = \frac{\mu_0 I}{2R} \quad \oint_S \left(\vec{B} \cdot d\vec{S} \right) = 0$$