একত্রে সব গুরুত্বপূর্ণ সূত্র

01.
$$F = ma = \frac{dp}{dt} = \frac{d}{dt}(mu)$$

$$02$$
. বলের ঘাত $\vec{J}=\vec{F}\Delta t=\Delta P=$ ভরবেগের পরিবর্তন

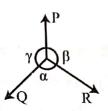
04. ভরবেণের সংরক্ষণ সূত্রঃ (i)
$$m_1u_{1x}+m_2u_{2x}=m_1v_{1x}+m_2v_{2x}$$
 (ii) $m_1u_{1y}+m_2u_{2y}=m_1v_{1y}+m_2v_{2y}$

- 05. কামান বা বন্দুকের ক্ষেত্রে, Mv = -mv
- ঘর্ষণ:
- 06. সীমান্তিক স্থিতি ঘর্ষণ বল, $F_s=\mu_s R$
- 07. স্থির ঘর্ষণ গুণাঙ্ক, $\mu_s = \frac{F_s}{R}$
- 08. চল /গতীয় ঘর্ষণ গুণাঙ্ক $\mu_k = \frac{F_k}{R}$
- 09. μ = tanλ; [λ = ঘর্ষণ কোণ]
- 10. $\mu_s = \tan \theta_s$
- 11. $\mu_k = tan\theta_k$
- 12. নিশ্চল কোণ = স্থিতি ঘৰ্ষণ কোণ
- ♦ রকেটের উড্ডয়নজনিত সূত্রাবলী (According to Gias Sir):
- 13. রকেটের উর্ধ্বমুখী ধাক্কা, $F_r = v_r rac{dm}{dt}$
- 14. নিক্ষেপের সময় রকেটের ওপর প্রযুক্ত লব্ধি বল = $m \frac{dv}{dt} = v_r \frac{dm}{dt} mg$.
- 15. জ্বালানী শেষ হওয়ার সময় সৃষ্ট লব্ধি বল $= v_r rac{dm}{dt} m'g$; যেখানে, m' = রকেটের মোট ভর জ্বালানী বাদে রকেটের ভর।
- 17. রকেটের উপর প্রযুক্ত ত্বরণ, $a_r = \frac{1}{m} \cdot v_r \cdot \frac{\mathrm{dm}}{\mathrm{dt}}$.
- 18. রকেটের উপর ক্রিয়াশীল অথবা লব্ধি ত্বরণ, $a=\frac{v_r}{m}\left(\frac{dm}{dt}\right)-g$.
- 19. একটি বস্তুর রৈখিক গতিতে দুভাবে সাম্যাবস্থায় আসতে পারে। (i) স্থির অবস্থায় (ii) সমবেগে গতিশীল অবস্থায় দুই ক্ষেত্রেই লব্ধি বল, $\Sigma F=0$
- 20. স্থির বস্তুর উপর প্রযুক্ত বলের সাম্যাবস্থার ক্ষেত্রে, $\sum F_x=0$; $\sum F_y=0$
- 21. তুরণে গতিশীল বস্তুর উপর প্রযুক্ত বলের ক্ষেত্রে, $\sum F_x = \max_x; \sum F_y = \max_y$.

P, Q, R তিনটি সমতলীয় বল সাম্যাবস্থায় থাকলে (লব্ধি 0),

$$\frac{P}{\sin(Q^{\Lambda}R)} = \frac{Q}{\sin(P^{\Lambda}R)} = \frac{R}{\sin(Q^{\Lambda}P)} \Rightarrow \frac{P}{\sin\alpha} = \frac{Q}{\sin\beta} = \frac{R}{\sin\gamma}$$

$$Q$$



কৌণিক গতির ক্ষেত্রে:

্কাণিন
$$K.E = \frac{1}{2}I\omega^2$$

23
 গতিশক্তি K. $E = \frac{1}{2}I\omega^2$ 23 $^{(a)}$ কৌণিক ভরবেগ, $\vec{L} = \vec{r} \times \vec{P} = \vec{r} \times m\vec{v} = m(\vec{r} \times \vec{v}); |\vec{L}| = L = mvr \sin \theta$ $^{(a)}$ $^{(a)}$ কৌণিক ভরবেগ $L = I\omega = mvr$

$$_{(b)}$$
 কৌণিক ভরবেগের সংরক্ষণ সূত্র: $I_1\omega_1=I_2\omega_2$ বা, $mv_1r_1=mv_2r_2$ [বাহ্যিক টর্ক প্রযুক্ত না হলে] $_{25}$.

$$_{26}$$
. কেন্দ্রমুখী বল, $F_{c}=rac{mv^{2}}{r}=m\omega^{2}r$

$$_{26.}$$
 কেন্দ্রমুখা বুলা, $_{c}$ $_{r}$ $_{r}$ $_{c}$ $_{r}$ $_{r}$ $_{27.}$ রাস্তার বা আরোহীর নতি কোণ, $\tan\theta=\frac{v^{2}}{rg}$; $\tan\theta=\frac{h}{\sqrt{x^{2}-h^{2}}}$ ট্রেনের জন্য।

28. (a)
$$\vec{v}$$
φ, $\vec{\tau} = \vec{r} \times \vec{F}$ (b) $\tau = \text{Fr sin } \theta$

$$30.$$
 $\vec{b}\vec{\phi}$, $\tau = I\alpha$

$$_{32.}$$
 জড়তার ভ্রামক, $I=\sum mr^2=MK^2$

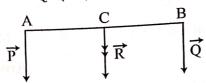
$$_{33.}$$
 অভিলম্ব উপপাদ্য, $I_{
m z}=I_{
m x}+I_{
m y}.$

33. আভাষ ভাগানে,
$$I_Z = I_X + I_Y$$

34. সমান্তরাল অক্ষ উপপাদ্য, $I = I_{COM} + Mh^2$; [COM = Center of mass]

34. সমান্তরাল অক্ষ উপপাদ্য,
$$I = I_{COM} + Mh^2$$
; $[COM] = Center of Mass]$
35. ভরকেন্দ্রের স্থানাংক (\bar{x}, \bar{y}) হলে, $\bar{x} = \frac{A_1x_1 + A_2x_2 + \dots + A_nx_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\bar{y} = \frac{A_1y_1 + A_2y_2 + \dots + A_ny_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$

35. ভরকেন্দ্রের স্থানাংক
$$(\bar{\mathbf{x}}, \bar{\mathbf{y}})$$
 হলে, $\bar{\mathbf{x}} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 \mathbf{x}_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 + \dots + A_n}{A_1 + A_2 + \dots + A_n}$; $\mathbf{y} = \frac{A_1 \mathbf{x}_1 + A_2 +$



$$R = P + Q; P \times AC = Q \times BC$$

আবার,
$$\frac{P}{BC} = \frac{Q}{AC} = \frac{R}{AB}$$

37. সংঘর্ষ দুই প্রকার:

(i) স্থিতিস্থাপক সংঘর্ষ: গতিশক্তি ও ভরবেগ উভয়ই সংরক্ষিত হয়।

(i) স্থিতিস্থাপক সংঘর্ষ: গতিশক্তি ও ভরবেগ উভয়ই সংরক্ষিত হয়।
(ii) অস্থিতিস্থাপক সংঘর্ষ: শুধু ভরবেগ সংরক্ষিত হয়।

স্থিতিস্থাপক সংঘর্ষ,
$$u_1 + v_1 = v_2 + u_2 \Rightarrow u_1 - u_2 = v_2 - v_1$$
 ("speed of separation = speed of approach")

সংঘর্ষ যে অক্ষ্র বরাবর ঘটে সেই অক্ষ বরাবর]

ষ্ঠিতিস্থাপক সংঘর্ষে,
$$u_1+v_1=v_2+u_2\to u_1$$
 [সংঘর্ষ যে অক্ষ বরাবর ঘটে সেই অক্ষ বরাবর] [সংঘর্ষ যে অক্ষ বরাবর ঘটে সেই অক্ষ বরাবর]
$$v_2=\frac{2m_1}{m_1+m_2}u_1+\frac{m_2-m_1}{m_1+m_2}u_2$$
 [স্থিতিস্থাপক সংঘর্ষের ক্ষেত্রে, $v_1=\frac{m_1-m_2}{m_1+m_2}u_1+\frac{2m_2}{m_1+m_2}u_2$; $v_2=\frac{2m_1}{m_1+m_2}u_1+\frac{m_2-m_1}{m_1+m_2}u_2$