Moto rettilineo

$\Delta\vec{s}$	spostamento
$\vec{v} = \dfrac{\Delta\vec{s}}{\Delta t}$	velocità
$\vec{a} = \dfrac{\Delta\vec{v}}{\Delta t}$	accelerazione
m	massa
$\vec{F}$	forza
$\vec{F} = m\,\vec{a}$	2^a legge di Newton
$L = \vec{F} \cdot \Delta\vec{s}$	lavoro
$P = \vec{F} \cdot \vec{v}$	potenza
$E_c = \dfrac{1}{2}\, m\, v^2$	energia cinetica
$\Delta E_c = \vec{F} \cdot \Delta\vec{s}$	teor. dell'en. cinetica
$\vec{p} = m\,\vec{v}$	quantità di moto
$\vec{F} = \dfrac{\Delta\vec{p}}{\Delta t}$	2^a legge di Newton
$\vec{I} = \vec{F}\,\Delta t$	impulso
$\vec{I} = \Delta\vec{p}$	teor. della q.tà di moto

Moto rotatorio

$\Delta\vec{\vartheta}$	spostamento angolare
$\vec{\omega} = \dfrac{\Delta\vec{\vartheta}}{\Delta t}$	velocità angolare
$\vec{\alpha} = \dfrac{\Delta\vec{\omega}}{\Delta t}$	accelerazione angolare
I	momento d'inerzia
$\vec{M}$	momento della forza
$\vec{M} = I\,\vec{\alpha}$	2^a legge di Newton
$L = \vec{M} \times \Delta\vec{\vartheta}$	lavoro
$P = \vec{M} \times \vec{\omega}$	potenza
$E_c = \dfrac{1}{2}\, I\, \omega^2$	energia cinetica
$\Delta E_c = \vec{M} \times \Delta\vec{\vartheta}$	teor. dell'en. cinetica
$\vec{L} = I\,\vec{\omega}$	momento angolare
$\vec{M} = \dfrac{\Delta\vec{L}}{\Delta t}$	2^a legge di Newton
$\vec{J} = \vec{M}\,\Delta t$	impulso angolare
$\vec{J} = \Delta\vec{L}$	teor. del mom. angolare

Formule di collegamento fra moto rettilineo e moto rotatorio

$\Delta\vec{s} = \Delta\vec{\vartheta} \times \vec{r}$	$\Delta s = \Delta\vartheta\, r$
$\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r}$	$v = \omega\, r$
$\vec{a}_t = \vec{\alpha} \times \vec{r}$	$a_t = \alpha\, r$
$\vec{a}_c = \vec{\omega} \times \vec{v} = \vec{\omega} \times \left(\vec{\omega} \times \vec{r}\right)$	$a_c = \omega^2 r = v^2 / r$
$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}$	$M = r\, F \operatorname{sen} \beta_{rF}$
$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p} = m\, \vec{r} \times \left(\vec{\omega} \times \vec{r}\right)$	$L = m\, r^2\, \omega = m\, v\, r$

$I = m\, r^2$	mom. d'inerzia del punto materiale
$I = \sum m_i\, r_i^2$	mom. d'inerzia del corpo rigido
$I = I_{CM} + m\, r^2_{CM}$	teorema di Steiner