Fysica: mechanica, optica en moderne fysica

Bert De Saffel

2017-2018

Inhoudsopgave

1	Foutentheorie	3
	1.1 Vorm	3
	1.2 Soorten	3
	1.2.1 Fout op meting	3
	1.2.2 Statistische fout	4
	1.2.3 Fout op berekening	4
Ι	Mechanica	7
2	Beweging in 2 en 3 dimensies	8
	2.1 Begrippen	8
	2.2 Formules	8
	2.3 Conceptvraag: Helikopter	9
	2.4 Conceptvraag: Snelheid en versnelling	9
3	Kracht en beweging	10
	3.1 Begrippen	10
	3.2 Formules	10
4	Toepassen wetten van Newton	11
	4.1 Begrippen	11
	4.2 Formules	11
5	Arbeid, energie en vermogen	12
6	Behoud van energie	13
7	Systemen van deeltjes	14

8 Rotatiebewegingen	15
9 Rotatie vektoren en impulsmoment	16
10 Statisch evenwicht	17
11 Trillingen	18
12 Golven	19
13 Electromagnetische golven	20
II Ontice	21
II Optica	41
14 Breking en terugkaatsing	22
15 Beelden en optische instrumenten	23
16 Interferentie en diffractie	24
17 Deeltjes en golven	25
III Kernfysica	26
18 Kernfysica	27

Hoofdstuk 1

Foutentheorie

1.1 Vorm

Gemeten waarde \pm absolute fout(AF)

- $6,458 \pm 0,027 \text{ mV}$
- $8,67 \pm 0.05 \cdot 10^3 \text{m}$

Relative Fout(RF) = $\frac{AF}{Gemeten \ waarde}$

- RF = $\frac{0.027}{6.458}$ = 0.04 = 0.4%
- RF = $\frac{0.05 \cdot 10^3}{8.67}$ = 5.77 = 577%

1.2 Soorten

- 1. Fout op meting
- 2. Statistische fout
- 3. Fout op berekening

1.2.1 Fout op meting

- Is afhankelijk van de nauwkeurigheid van het meettoestel
- Op een meetlat: $\pm 1mm$

• Op een chronometer: $\pm 0.01s$

Meten van de lengte van een tafel met een meetlat: $5 \pm 1.10^{-3} m$

1.2.2 Statistische fout

Dezelfde lengten van een tafel 5 keer meten met een meetlat = Het gemiddelde nemen van de gemeten waarden en het gemiddelde van de absolute fouten

1.2.3 Fout op berekening

Voor de voorbeelden worden volgende X en Y gebruikt:

$$X = 16, 5 \pm 0.5$$

$$Y = 237, 1 \pm 0.9$$

• Som/Verschil:
$$AF(R) = \sqrt{AF(X)^2 + AF(Y)^2}$$

1.
$$X + Y = ?$$

2.
$$AF(R) = \sqrt{0,5^2 + 0,9^2}$$

3.
$$AF(R) = \sqrt{1,06}$$

4.
$$AF(R) = 1,03$$

5.
$$16, 5 + 237, 1 \pm 1, 03$$

6.
$$253, 6 \pm 1, 0$$

1.
$$X - Y = ?$$

2.
$$AF(R)_{X-Y} = AF(R)_{X+Y}$$

3.
$$220, 6 \pm 1, 0$$

• Product/Deling:
$$RF(R) = \sqrt{RF(X)^2 + (RF(Y)^2)}$$

1.
$$X * Y = ?$$

2.
$$RF(R) = \sqrt{\left(\frac{0.5}{16.5}\right)^2 + \left(\frac{0.9}{237.1}\right)^2}$$

3.
$$RF(R) = 0.03$$

4.
$$16, 5 * 237, 1 = 3912, 15$$

5.
$$AF(R) = 3912, 15 * RF(R)$$

6.
$$AF(R) = 3912, 15 * 0, 03$$

7.
$$AF(R) = 117,38$$

8.
$$3912, 2 \pm 117, 4$$

1.
$$\frac{X}{Y} = ?$$

2.
$$RF(R)_{\frac{X}{Y}} = RF(R)_{X*Y}$$

3.
$$RF(R) = 0.03$$

4.
$$\frac{16.5}{237.1} = 0.0696$$

5.
$$AF(R) = 0,0696 * 0.03$$

6.
$$AF(R) = 0,0021$$

7.
$$0,0696 \pm 0,0021$$

• Macht/Wortel: RF(R) = nRF(X)

1.
$$x^3 = ?$$

$$2. RF(R) = 3RF(X)$$

3.
$$RF(R) = 0.09$$

4.
$$(16,5)^3 \pm 0,09$$

5.
$$4492, 13 \pm 0, 09$$

1.
$$\sqrt[3]{x} = ?$$

2.
$$x^{\frac{1}{3}}$$

3.
$$RF(R) = \frac{1}{3}RF(X)$$

4.
$$RF(R) = 0, 1$$

5.
$$\sqrt[3]{16,5} \pm 0,1$$

6.
$$2,5\pm0,1$$

• Functies

1.
$$tg(45\ 45'\pm 3') = ?$$

2.
$$3' = \frac{3}{60} graden = \frac{\pi}{3600} rad$$

- 3. $AF(tg(X)) = \frac{1}{\cos^2 x} AF(X)$
- 4. $AF(tg(X)) = \frac{1}{\cos^2 x} * \frac{\pi}{3600}$
- 5. AF(tg(X)) = 0,0018
- 6. $tg(45\ 45') \pm 0,0018$
- 7. $1,0265 \pm 0,0018$

Deel I Mechanica

Hoofdstuk 2

Beweging in 2 en 3 dimensies

2.1 Begrippen

- Vector: Een eenheid dat zowel een richting als een hoeveelheid heeft. Dit wordt voorgesteld door een lijnstuk met een pijl dat de richting aangeeft en de lengte die de grootte aangeeft.
- **Eenheidsvector**: Een vector met als grootte 1.
- Netto verplaatsing: De totale afstand van punt a tot punt b in vogelvlucht.
- Afgelegde afstand: De totale afstand die afgelegd werd om van punt a tot punt b te bekomen.

2.2 Formules

- Snelheid: $v = \frac{s}{t}$
- Versnelling: $a = \frac{v}{t}$
- Projectile motion: $y = x.tan(\theta_0) \frac{g}{2v_0^2 cos^2 \theta_0} * x^2$
- Uniforme circulaire beweging: $a = \frac{v^2}{r}$

2.3 Conceptvraag: Helikopter

• Vraag: Een helikopter vliegt horizontaal en laat in positie A een kist met hulpgoederen vallen. Welke baan volgt die kist (wrijving met de lucht verwaarlozen)?

• Antwoord:

- 1. Baan (a) kan niet, de kist zal nooit achteruit gaan.
- 2. Baan (b) kan niet, dit zou enkel gebeuren als de helikopter stil staat.
- 3. Baan (c) kan niet, de zwaartekracht blijkt geen impact te hebben op de kist.
- 4. Baan(d) is correct. De kist zal eerst de snelheid van het vliegtuig overnemen, en dan zo alsmaar sneller naar beneden vallen door de zwaartekracht.
- 5. Baan(e) kan niet, de kist blijft te lang op dezelfde hoogte.

2.4 Conceptvraag: Snelheid en versnelling

• Vraag: Gegeven zijn de snelheid en versnelling van een bewegende persoon. In welk geval vertraagt de persoon en wijkt af naar rechts(vanuit het standpunt van de persoon)

• Antwoord:

- 1. Bij (A) blijft de snelheid constant.
- 2. Bij (B) vertraagt de snelheid en wijkt af naar rechts.
- 3. Bij (C) versnelt de snelheid en wijkt af naar links.
- 4. Bij (D) versnelt de snelheid en wijkt af naar rechts.
- 5. Bij (E) vertraagt de snelheid.

Hoofdstuk 3

Kracht en beweging

3.1 Begrippen

- Eerste wet van Newton: Een voorwerp in uniforme beweging blijft in uniforme beweging. Een voorwerp in rust blijft in rust.
- Tweede wet van Newton: De verandering in snelheid is gelijk aan de netto kracht die uitgeoefend wordt op het voorwerp
- Derde wet van Newton: Als voorwerp A een kracht uitoefend op voorwerp B, dan zal B een tegengestelde kracht uitoefenen op A

3.2 Formules

- Tweede wet van Newton: $\overrightarrow{F}_{net} = m \overrightarrow{a}$ met \overrightarrow{F}_{net} de som van de vectoren van alle krachten die worden uitgeoefend op het voorwerp, en ma het product van de massa van het voorwerp en zijn versnelling.
- Wet van Hooke (veren): $\underline{F_s = -kx}$ met k de krachtconstante van de veer en x de afstand
- Lineair momentum: $\overrightarrow{p} = m\overrightarrow{v}$ met \overrightarrow{p} de impuls, m de massa en \overrightarrow{v} de snelheid.

Hoofdstuk 4

Toepassen wetten van Newton

4.1 Begrippen

• Wrijving:

4.2 Formules

• formule

Hoofdstuk 5 Arbeid, energie en vermogen

Hoofdstuk 6 Behoud van energie

Hoofdstuk 7 Systemen van deeltjes

Hoofdstuk 8 Rotatiebewegingen

Hoofdstuk 9 Rotatie vektoren en impulsmoment

Hoofdstuk 10 Statisch evenwicht

Hoofdstuk 11 Trillingen

Hoofdstuk 12 Golven

Hoofdstuk 13 Electromagnetische golven

Deel II Optica

Hoofdstuk 14 Breking en terugkaatsing

Hoofdstuk 15 Beelden en optische instrumenten

Hoofdstuk 16 Interferentie en diffractie

Hoofdstuk 17 Deeltjes en golven

Deel III Kernfysica

Hoofdstuk 18 Kernfysica