Formulaire de physique

1 Mouvements

General

Unités

$$\begin{array}{ccc}
a & \frac{m}{s^2} \\
v & \frac{m}{s} \\
x & m
\end{array}$$

Mouvement Rectiligne (MRU & MRUA)

MRU

$$\begin{cases} v = \text{const} \\ x = x_0 + vt \end{cases}$$

MRUA

$$\begin{cases} a = \text{const} \\ v(t) = at \\ x(t) = x_0 + v_0 * t + \frac{at^2}{2} \end{cases}$$

x Position

v Vitesse

a Accélération

Mouvement Circulaire (MCU & MCUA)

MCU

$$\begin{cases} \omega = \text{const} \\ \theta = \omega t + \theta_0 \end{cases}$$

MCUA

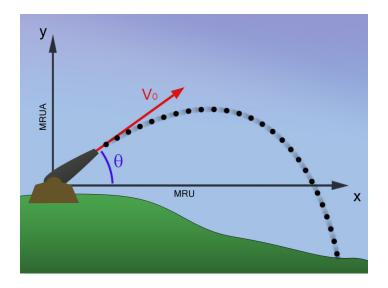
$$\begin{cases} \alpha = \text{const} \\ \omega = \omega_0 + \alpha t \\ \theta = \theta_0 + \omega t + \frac{\alpha t^2}{2} \end{cases}$$

 θ Angle

 ω Vitesse

 α Accélération

Formulaire de physique



2 Balistique

Acceleration

$$\begin{cases} a_x = 0 \\ a_y = -g \text{ OU const} \end{cases}$$

Vitesse

$$\begin{cases} v_x(t) = v_0 \cos \alpha \\ v_y(t) = v_0 \sin \alpha - a_y t^2 \end{cases}$$

Position

$$\begin{cases} x_x(t) = x_0 + v_0 \cos \alpha t \\ x_y(t) = y_0 + v_0 \cos \alpha t - \frac{at^2}{2} \end{cases}$$

Portée

$$\begin{cases} p = \frac{v_0^2 \sin 2\alpha}{a} & \text{Si } y_0 = 0\\ p = \text{solve} \left(\begin{cases} y(t) = 0\\ x(t) = n \end{cases} | \text{en } n \right) & \text{Si } y_0 \neq 0 \end{cases}$$

Alt. Maximale

$$y_{\text{max}} = \frac{(v_0 \sin \alpha)^2}{2a} + y_0$$

Formulaire de physique

Statique 3

Somme des forces

$$\sum \vec{F} = 0$$

Moment de Force

$$M_o = F \times d$$

En statique la somme des forces s'équilibre toujours

Projection de la force F situé à d sur Oen M_o

Transfert de chaleur 4

$$\sum Q = 0
Q = m c \Delta \theta
Q = m C
\Delta \theta = T_2 - T_2$$

 $Q \quad \text{Energie} \ [\mathbf{J}]$

 $\Delta \theta$ Diff. de temperature [C]

m Masse [kg]

c Chaleur specifique

C Coefficient de transformation