

Τύποι που μπορεί να φανούν χρήσιμοι

Γραμμική κίνηση:

$$v = v_0 + at$$

$$x = x_0 + v_0 t + \frac{1}{2} at^2$$

$$v^2 = v_0^2 + 2a(x - x_0)$$

Στροφική κίνηση:

$$1 \text{ περιστροφή} = 360^\circ = 2\pi \text{ ακτίνια}$$

$$\theta = \frac{s}{r}$$

$$\bar{\omega} = \frac{\Delta\theta}{\Delta t}, \quad \bar{\alpha} = \frac{\Delta\omega}{\Delta t}$$

$$\omega = \omega_0 + \alpha t$$

$$\theta = \theta_0 + \omega_0 t + \frac{1}{2} \alpha t^2$$

$$\omega = \omega_0^2 + 2\alpha(\theta - \theta_0)$$

$$v_{εφ} = \bar{\omega} \times \vec{r} \quad v_{εφ} = \omega r$$

$$\vec{\alpha}_{γων} = \frac{d\bar{\omega}}{dt} \quad \vec{a}_{εφ} = \vec{\alpha} \times \vec{r} \Rightarrow |\vec{a}_{εφ}| = |\alpha||r|$$

$$\vec{a}_{κεντρ} = \bar{\omega} \times \vec{r} \Rightarrow |\vec{a}_{κεντρ}| = \frac{v_{εφ}^2}{r} = \omega^2 r$$

$$\vec{a}_{γραμ} = \vec{a}_{κεντρ} + \vec{a}_{εφ} = \vec{\alpha} \times \vec{r} + \bar{\omega} \times \vec{v}$$

$$T = \frac{1}{f} = \frac{2\pi}{v_{εφ}}$$

Περιστροφή σώματος:

$$I = \sum_i m_i r_i^2$$

$$E_{κιν.}^{περ.} = \frac{1}{2} I \omega^2$$

$$\vec{\tau} = \vec{r} \times \vec{F} = I \alpha$$

$$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p} = I \bar{\omega}$$

$$\vec{\tau} = \frac{d\vec{L}}{dt}$$

$$\text{Απομονωμένο σύστημα: } L_i = L_f$$

$$\text{μετάπτωση γυροσκοπίου } \omega_\mu = \frac{\tau}{I \omega_{περ}}$$

Συνθήκες στατικής ισορροπίας:

$$\sum \vec{F}_{εξ} = 0 \quad \text{και} \quad \sum \vec{\tau}_{εξ} = 0$$

Έργο – Ενέργεια:

$$\text{Έργο σταθερής δύναμης: } W = \vec{F} \cdot \vec{s}$$

$$\text{Έργο μεταβαλλόμενης δύναμης: } W = \int \vec{F} \cdot d\vec{s}$$

$$\vec{F} = -\frac{dU}{d\vec{r}}$$

$$\Delta U = -\int_{r_i}^{r_f} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$U_{ελ} = \frac{1}{2} kx^2$$

$$U_g = mgh \quad (h \ll R_{γης})$$

$$W = \Delta E_{κιν.}$$

$$W = -\Delta U \quad (\text{για συντηρητικές δυνάμεις})$$

$$E_{μηχ.} = E_{κιν.} + U$$

$$E_{κιν.} = \frac{1}{2} mv^2$$

$$W = \Delta E_{μηχ.} \quad (\text{για μη συντηρητικές δυνάμεις})$$

$$\vec{F}_{ελ} = -k\vec{x}$$

$$P = \frac{\Delta W}{\Delta t} = \frac{\Delta E}{\Delta t}$$

$$P = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

Ορμή – Ωθηση - Κρούσεις:

$$\vec{p} = m\vec{v}$$

$$\text{Ωθηση: } \vec{I} = \int F dt = \Delta \vec{p}$$

$$\vec{F} = \frac{\Delta \vec{p}}{\Delta t}$$

$$\text{Απομονωμένο σύστημα: } \vec{p}_i = \vec{p}_f$$

$$\text{Ελαστική κρούση: } \Delta \vec{p} = 0, \Delta E = 0$$

$$\text{Μη ελαστική κρούση: } \Delta \vec{p} = 0, \Delta E \neq 0$$

$$\text{Ελαστική κρούση σε 1-Δ: } \vec{v}_1 - \vec{v}_2 = -(\vec{v}'_1 - \vec{v}'_2)$$

$$x_{CM} = \frac{1}{M_{ολ}} \sum_i m x_i$$

$$\vec{v}_{CM} = \frac{1}{M_{ολ}} \sum_i m \vec{v}_i$$

$$\sum \vec{F}_{εξ} = M \vec{a}_{CM}$$

Βαρυντική έλξη:

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

$$G = 6.67 \times 10^{-11} \text{ N} \cdot \text{m}^2 / \text{kg}^2$$

$$U_g = -G \frac{m_1 m_2}{r}$$

$$E = \frac{1}{2} m v^2 - G \frac{m_1 m_2}{r}$$

$$v_{\text{δορυφ.}} = \sqrt{\frac{2GM_{\gamma}}{R_{\gamma}}}$$

$$T^2 = \left(\frac{4\pi^2}{GM_H} \right) r^3$$

$$R_{\gamma} = 6.4 \times 10^3 \text{ km}$$

$$M_{\gamma} = 5.97 \times 10^{24} \text{ kg}$$

Ταλαντώσεις:

$$m\ddot{x} + kx = 0$$

Λύσεις εξίσωσης αρμονικού ταλαντωτή:

$$x(t) = A \cos(\omega t + \varphi)$$

$$x(t) = B \sin(\omega t + \psi)$$

$$x(t) = C \cos(\omega t) + D \sin(\omega t)$$

$$x(t) = E e^{i\omega t} + F e^{-i\omega t}$$

$$v(t) = -A\omega \sin(\omega t + \varphi)$$

$$a(t) = -A\omega^2 \cos(\omega t + \varphi)$$

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f$$

$$E = U + E_{\text{κιν}} = \frac{1}{2} k x^2 + \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} k A^2$$

$$v = \pm \omega \sqrt{(A^2 - x^2)}$$

Φθίνουσες ταλαντώσεις:

$$\ddot{x} + 2\gamma \dot{x} + \omega_0^2 x = 0, \quad \gamma = \frac{b}{2m}, \quad \omega_0 = \frac{k}{m}$$

Μικρή απόσβεση:

$$x(t) = D e^{-\gamma t} \cos(\Omega t + \varphi), \quad \Omega = \sqrt{\omega_0^2 - \gamma^2}$$

Μεγάλη απόσβεση:

$$x(t) = A e^{-(\gamma+\Omega)t} + B e^{-(\gamma-\Omega)t}, \quad \Omega = \sqrt{\gamma^2 - \omega_0^2}$$

Κριτική απόσβεση: ($\gamma = \omega_0$)

$$x(t) = e^{-\gamma t} (A + Bt)$$

Εξαναγκασμένες ταλαντώσεις:

$$\ddot{x} + 2\gamma \dot{x} + \omega_0^2 x = f \cos \omega_d t$$

$$\text{Λύση: } x(t) = \frac{f}{R} \cos(\omega_d t - \theta), \quad \frac{1}{R} = \frac{1}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega_d^2)^2 + (2\gamma\omega_d)^2}}$$

Κυματική:

$$y(t) = A \sin[2\pi(x - vt)]$$

$$y(t) = A \sin(kx - \omega t), \quad k = \frac{2\pi}{\lambda}, \quad \omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f$$

$$\bar{P} = \frac{1}{2} \mu \omega^2 A^2 v$$

$$v = \sqrt{\frac{B}{\rho}} \quad (\text{υγρά}) \quad v = \sqrt{\frac{Y}{\rho}} \quad (\text{στερεά}) \quad v = \sqrt{\frac{T}{\mu}} \quad (\text{χορδή})$$

$$s(x, t) = s_{\text{max}} \cos(kx - \omega t)$$

$$\Delta P = \Delta P_{\text{max}} \sin(kx - \omega t)$$

$$\Delta P_{\text{max}} = \rho v \omega s_{\text{max}}$$

$$I = \frac{1}{2} \rho v (\omega s_{\text{max}})^2$$

$$\beta = 10 \log \left(\frac{I}{I_0} \right)$$

$$\text{Doppler } f' = \left(\frac{v \pm v_{\text{περ.}}}{v \mp v_{\text{πηγ.}}} \right) f$$

Στάσιμα κύματα:

$$y(t) = (2A \sin kx) \cos \omega t$$

$$f_n = \frac{n}{2L} \sqrt{\frac{T}{\mu}} \quad n=1,2,3,\dots$$

$$f_n = \frac{n}{2L} v \quad n=1,2,3,\dots \quad (\text{για δύο άκρα ανοικτά ή κλειστά})$$

$$f_n = \frac{n}{4L} v \quad n=1,3,5,\dots \quad (\text{για άκρο κλειστό και άκρο ανοικτό})$$

$$\text{Απλό εκκρεμές: } T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

$$\text{Φυσικό εκκρεμές: } T = 2\pi \sqrt{\frac{I}{mgl}}$$

Ροπές αδράνειας

$$\text{Δίσκος: } I_{CM} = MR^2/2$$

$$\text{Συμπαγής σφαίρα: } I_{CM} = 2MR^2/5$$

$$\text{Κοίλη σφαίρα: } I_{CM} = 2MR^2/3$$

$$\text{Συμπαγής κύλινδρος: } I_{CM} = MR^2/2$$

$$\text{Κυλινδρικός φλοιός/στεφάνι: } I_{CM} = MR^2$$

$$\text{Ράβδος: } I_{CM} = ML^2/12$$