

一、直线运动

1. 基本公式

$$v = v_0 + at \quad (\text{没有 } x)$$

$$x = v_0 t + \frac{1}{2} at^2 \quad (\text{没有 } v)$$

$$x = vt - \frac{1}{2} at^2 \quad (\text{没有 } v_0)$$

$$2ax = v^2 - v_0^2 \quad (\text{没有 } t)$$

$$x = \frac{v_0 + v}{2} t \quad (\text{没有 } a)$$

2. 推论

$$\bar{v} = \frac{v_0 + v}{2} = v_{\frac{t}{2}} = \frac{x}{t}$$

$$v_{\frac{x}{2}} = \sqrt{\frac{v_0^2 + v^2}{2}}$$

$$\bar{v}_{\text{速率}} = \frac{\text{路程}}{\text{时间}}$$

$$\Delta x = aT^2$$

$$x_m - x_n = (m - n)aT^2$$

3. 自由落体运动

$$v_y = gt$$

$$y = \frac{1}{2} gt^2$$

$$2gy = v_y^2$$

$$\bar{v}_y = \frac{v_y}{2} = v_{y\frac{t}{2}}$$

4. 追及相遇

同一直线上两物体的位移的矢量差大小与间距

变化量大小相等: $|x_A - x_B| = |d_1 - d_2|$

二、力

1. 对称

$$F_1 = F_2 = F_0 \Leftrightarrow \theta_1 = \theta_2 = \theta_0$$

\Downarrow

$$F_{\text{合}} = 2F_0 \cos \theta_0$$

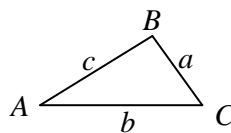
2. 摩擦力

$$f_{\text{滑}} = \mu N < f_m = \lambda N \quad (\text{有时认为二者相等})$$

$$0 < f_{\text{静}} < f_m$$

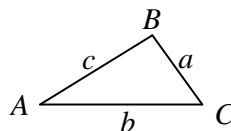
3. 正余弦定理

① 正弦定理



$$\frac{a}{\sin A} = \frac{b}{\sin B} = \frac{c}{\sin C}$$

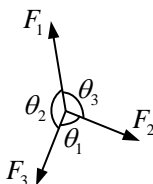
② 余弦定理



$$a^2 = b^2 + c^2 - 2bc \cos A$$

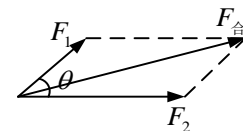
4. 正余弦定理在力学问题中的应用

① 拉密定理



$$\frac{F_1}{\sin \theta_1} = \frac{F_2}{\sin \theta_2} = \frac{F_3}{\sin \theta_3}$$

② 已知大小及夹角的两个力的合力



$$F_{\text{合}} = \sqrt{F_1^2 + F_2^2 + 2F_1F_2 \cos \theta}$$

5. 物体静止或匀速直线运动: $F_{\text{合}} = 0$

6. 牛顿第二定律: $F_{\text{合}} = ma$

7. 牛顿第三定律 $F = -F'$

8. 动力学

受力 $\Rightarrow a \Rightarrow$ 运动

9. 超重与失重

$$\text{① 超重: } mg + F_{\text{除重力外的其它力}_y} = ma_y$$

$$\text{② 失重: } mg - F_{\text{除重力外的其它力}_y} = ma_y \quad (a < g)$$

三、曲线运动

1. 渡河

$$\text{渡河时间: } t = \frac{d}{v_{\text{船}} \sin \theta_{\text{船}}} = \frac{d}{v_{\text{合}} \sin \theta_{\text{合}}}$$

$$\text{最短渡河时间: } t_{\min} = \frac{d}{v_{\text{船}}} (\theta_{\text{船}} = 0^\circ)$$

$$\text{沿河岸的位移: } x = v_{\text{合}} \sin \theta_{\text{合}} = |v_{\text{船}} \sin \theta_{\text{船}} \pm v_{\text{水}}|$$

$$\text{最短渡河位移: } \begin{cases} \text{当 } v_{\text{船}} > v_{\text{水}} \text{ 时: } x_{\min} = d (\theta_{\text{合}} = 90^\circ, \cos \theta_{\text{船}} = \frac{v_{\text{水}}}{v_{\text{船}}}, v_{\text{合}}^2 = v_{\text{船}}^2 - v_{\text{水}}^2) \\ \text{当 } v_{\text{船}} < v_{\text{水}} \text{ 时: } x_{\min} = \frac{v_{\text{水}}}{v_{\text{船}}} d (v_{\text{船}} \perp v_{\text{合}}, \theta_{\text{船}} + \theta_{\text{合}} = 90^\circ, \cos \theta_{\text{船}} = \frac{v_{\text{船}}}{v_{\text{水}}}) \end{cases}$$

2. 平抛运动

①基本公式

$$x = v_0 t$$

$$v_y = gt$$

$$y = \frac{1}{2} gt^2$$

$$2gh = v_y^2$$

$$\bar{v}_y = \frac{v_y}{2} = v_{y\frac{t}{2}}$$

$$x_{\text{合}}^2 = x^2 + y^2$$

$$v^2 = v_0^2 + v_y^2$$

$$\tan \alpha = \frac{v_y}{v_0}$$

$$\tan \beta = \frac{y}{x}$$

②推论

$$\tan \alpha = 2 \tan \beta$$

$$y = \frac{g}{2v_0^2} x^2$$

$$\Delta v = \Delta v_y = g \Delta t^2$$

3. 圆周运动

①基本公式

$$v = \frac{\Delta s}{\Delta t} = \frac{2\pi r}{T}$$

$$\omega = \frac{\Delta \theta}{\Delta t} = \frac{2\pi}{T}$$

$$v = \omega r$$

$$fT = 1$$

$$a_n = \frac{v^2}{r} = \omega^2 r = \frac{4\pi^2}{T^2} r = 4\pi^2 f^2 r = \omega v$$

$$a_n = a_r$$

$$F_n = ma_n$$

$$F_n = F_r$$

②变速圆周运动物体刚好通过最难通过点的临界条件:

$$\begin{cases} \text{可能脱轨的类型: } N = 0 \text{ 或 } T = 0 \\ \text{不可能脱轨的类型: } v_{\text{最难通过点}} = 0 \end{cases}$$

4. 天体

①基本公式

$$F_{\text{万}} = \frac{GMm}{r^2}$$

②各运动学量

$$\frac{GMm}{r^2} = \begin{cases} m \frac{v^2}{r} \Rightarrow v = \sqrt{\frac{GM}{r}} \\ m \omega^2 r \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{GM}{r^3}} \\ m \frac{4\pi^2}{T^2} r \Rightarrow T = \sqrt{\frac{4\pi^2 r^3}{GM}} \\ 4m\pi^2 f^2 r \Rightarrow f = \sqrt{\frac{GM}{4\pi^2 r^3}} \\ ma_n \Rightarrow a_n = \frac{GM}{r^2} \end{cases}$$

③中心天体质量与密度

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{GMm}{r^2} = m \frac{4\pi^2}{T^2} r \\ V = \frac{4}{3} \pi R^3 \\ \rho = \frac{M}{V} \end{array} \right\} \Rightarrow \rho = \frac{3\pi}{GT^2} \cdot \frac{r^3}{R^3}$$

$$\text{④黄金代换式 } \left(\frac{GMm}{r^2} = mg \Rightarrow \right) gR^2 = GM$$

$$\text{⑤第一宇宙速度: } v_1 = \sqrt{\frac{GM}{R}} \text{ (忽略地球自转: } v_1 = \sqrt{gR} \text{)}$$

⑥万有引力与重力

$$\text{在赤道处 } \frac{GMm}{R^2} \neq mg : \frac{GMm}{R^2} - mg = m\omega^2 R$$

$$\text{在两极处: } \frac{GMm}{R^2} = mg$$

6. 卫星的追及相遇

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{方向相同: } |\omega_1 t - \omega_2 t| = \begin{cases} \text{经时间 } t \text{ 距离回到初始时刻的最值: } 2k\pi (k=1, 2, 3\cdots) \\ \text{经时间 } t \text{ 距离回到初始时刻最值的对立: } \pi + 2k\pi (k=0, 1, 2, 3\cdots) \\ \text{从距离是最值经时间 } t \text{ 距离再次取最值: } k\pi (k=1, 2, 3\cdots) \end{cases} \\ \text{方向相反: } \omega_1 t + \omega_2 t = \begin{cases} \text{经时间 } t \text{ 距离回到初始时刻的最值: } 2k\pi (k=1, 2, 3\cdots) \\ \text{经时间 } t \text{ 距离回到初始时刻最值的对立: } \pi + 2k\pi (k=0, 1, 2, 3\cdots) \\ \text{从距离是最值经时间 } t \text{ 距离再次取最值: } k\pi (k=1, 2, 3\cdots) \end{cases} \end{array} \right.$$

四、能量

1. 功

$$W = Fx \cos \theta$$

2. 功率

$$\textcircled{1} \text{平均功率 } \bar{P} = \frac{W}{t}$$

$$\textcircled{2} \text{瞬时功率 } P = Fv \cos \theta$$

3. 重力做功与重力势能

$$E_{P\text{重}} = mgh$$

$$W_{\text{重}} = E_{P1} - E_{P2}$$

4. 弹力做功与弹性势能

$$E_{P\text{弹}} = \frac{1}{2} kx^2$$

$$W_{\text{弹}} = E_{P1} - E_{P2}$$

6. 总功与动能

$$E_k = \frac{1}{2} mv^2$$

$$W_{\text{总}} = E_{k2} - E_{k1}$$

7. 机械能

$$E_{\text{机}} = E_{P\text{重}} + E_k + E_{P\text{弹}}$$

$$W_{\text{除重力与弹力之外的其它力}} = E_{\text{机}2} - E_{\text{机}1}$$

五、静电场

1. 电场力

$$F = \frac{kQq}{r^2}$$

$$E = \frac{F}{q}$$

$$E = \frac{kQ}{r^2}$$

2. 电势能与电势差

$$W_{\text{电}} = E_{P1} - E_{P2}$$

$$E_P = q\varphi$$

$$U_{AB} = \varphi_A - \varphi_B \quad (U_{BA} = \varphi_B - \varphi_A)$$

$$W_{AB} = qU_{AB}$$

$$U_{AB} = -U_{BA}$$

$$U_{AC} = U_{AB} + U_{BC}$$

$$\varphi = \frac{kQq}{r}$$

3. 电场强度与电势差间的关系

$$E = \frac{U}{l \cos \theta}$$

4. 电容器

$$C = \frac{Q}{U}$$

$$C = \frac{\Delta Q}{\Delta U} \begin{cases} \text{若两种状态下电容器两极板带电正负情况相同: } \Delta U = U_1 - U_2 \\ \text{若两种状态下电容器两极板带电正负情况不同: } \Delta U = U_1 + U_2 \end{cases}$$

$$C = \frac{\epsilon S}{4\pi kd}$$

$$E = \frac{Q}{Cd}$$

$$E = \frac{4\pi kQ}{\epsilon S}$$

$$Q = \frac{\epsilon SU}{4\pi kd}$$

六、电流

1. 电流的三个基本公式

$$I = \frac{q}{t}$$

$$I = nqvS$$

$$I = \frac{U}{R}$$

2. 串并联电路

①串联电路:

$$I_1 = I_2 = I_3 = \cdots$$

$$U = U_1 + U_2 + U_3 \cdots$$

$$R = R_1 + R_2 + R_3 + \cdots$$

$$U_1 : U_2 : U_3 \cdots = R_1 : R_2 : R_3 : \cdots$$

$$P_1 : P_2 : P_3 \cdots = R_1 : R_2 : R_3 : \cdots$$

②并联电路:

$$U_1 = U_2 = U_3 = \cdots$$

$$I = I_1 + I_2 + I_3 \cdots$$

$$\frac{1}{R} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} + \cdots$$

$$I_1 : I_2 = R_2 : R_1$$

$$P_1 : P_2 = R_2 : R_1$$

3. 焦耳定律

①纯电阻电路:

$$W_{\text{总}} = Q = UIt = I^2 R t = \frac{U^2}{R} t$$

$$P_{\text{总}} = UI = I^2 R = \frac{U^2}{R} = P_{\text{热}}$$

②非纯电阻电路:

$$W_{\text{总}} = UIt$$

$$Q = I^2 R t$$

$$W_{\text{总}} = Q + E_{\text{其它}}$$

$$P_{\text{总}} = UI$$

$$P_{\text{热}} = I^2 R$$

$$P_{\text{总}} = P_{\text{热}} + P_{\text{其它}}$$

$$W_{\text{总}} \neq Q, P_{\text{总}} \neq P_{\text{热}}, I < \frac{U}{R} (I = \frac{U}{R} \text{ 与 } \frac{U^2}{R} \text{ 不再适用})$$

4. 电阻定律

$$R = \rho \frac{l}{S}$$

5. 闭合电路

①基本公式

$$I = \frac{E}{R + r}$$

$$E = U + U_{\text{内}}$$

$$U = \frac{RE}{R + r}$$

②功率

$$P_{\text{总}} = P_{\text{出}} + P_{\text{内}}$$

$$P_{\text{总}} = IE$$

$$P_{\text{出}} = \begin{cases} UI = I^2 R = \frac{U^2}{R} & (\text{外电路为纯电阻电路}) \\ UI = P_{\text{热}} + P_{\text{其它}} & (\text{外电路为非纯电阻电路}) \end{cases}$$

$$P_{\text{内}} = I^2 r = I U_{\text{内}} = \frac{U_{\text{内}}^2}{r}$$

$$P_{\text{出}m} = \frac{E^2}{4R} = \frac{E^2}{4r} (R = r \text{ 时}, P_{\text{出}} \text{ 有最大值})$$

$R \neq r$ 时, 有两个阻值 R_1 、 R_2 ($R_1 R_2 = r^2$) 对应输出功率相等

$$\text{③效率 } \eta = \frac{UI}{EI} = \frac{U}{E}$$

如果外电路为纯电阻电路, 则 $\eta = \left(\frac{U}{E} = \frac{IR}{I(R+r)} = \frac{R}{R+r} = \frac{1}{1 + \frac{r}{R}} \right)$

七、磁场

1. 磁感应强度

$$B = \frac{F_m}{IL}$$

2. 安培力

$$F = BIL \sin \theta (\theta \text{ 是 } B \text{ 与 } L \text{ 所成的夹角})$$

3. 洛伦兹力

$$f = qvB (v \perp B)$$

$$qvB = m \frac{v^2}{r}$$

$$r = \frac{mv}{qB}$$

$$T = \frac{2\pi r}{v}$$

$$T = \frac{2\pi m}{qB}$$

$$\frac{t}{T} = \frac{\alpha}{2\pi}$$

$$t = \frac{\alpha m}{qB}$$

$$t = \frac{\alpha r}{v}$$

$$\alpha = \varphi = 2\theta$$

$$L = 2r \sin \theta$$

八、电磁感应

1. 磁通量

$$\phi = BS \sin \theta (S \text{ 是有磁场区域的面积})$$

线圈同时有两个磁场穿过时: $\begin{cases} \text{两磁场同向穿: } \phi = \phi_1 + \phi_2 \\ \text{两磁场反向穿: } \phi = |\phi_1 - \phi_2| \end{cases}$

磁通量的变化量:

$$\Delta \phi = \begin{cases} B \text{ 变化, } S \text{ 不变 (大小方向都不变): } \Delta \phi = \Delta B S \sin \theta (\theta \text{ 是 } B \text{ 与 } S \text{ 的夹角}) \\ S \text{ 变化, } B \text{ 不变 (大小方向都不变): } \Delta \phi = B \Delta S \sin \theta (\theta \text{ 是 } B \text{ 与 } S \text{ 的夹角}) \\ S \text{ 与 } B \text{ 都变化: } \Delta \phi = \begin{cases} \text{两磁通量方向相同: } \Delta \phi = \phi_1 - \phi_2 \\ \text{两磁通量方向相反: } \Delta \phi = |\phi_1 + \phi_2| \end{cases} \end{cases}$$

2. 法拉第电磁感应定律

$$E = N \frac{\Delta \phi}{\Delta t}$$

$$E = \begin{cases} B \text{ 变化, } S \text{ 不变 (大小方向都不变): } E = N \frac{\Delta B}{\Delta t} \cdot S \sin \theta (\theta \text{ 是 } B \text{ 与 } S \text{ 的夹角}) \\ S \text{ 变化, } B \text{ 不变 (大小方向都不变): } E = B \cdot \frac{\Delta S}{\Delta t} \cdot \sin \theta (\theta \text{ 是 } B \text{ 与 } S \text{ 的夹角}) \\ S \text{ 与 } B \text{ 都变化: } E = \begin{cases} \text{两电动势方向相同: } E = \frac{\Delta B}{\Delta t} \cdot S \sin \theta + B \cdot \frac{\Delta S}{\Delta t} \cdot \sin \theta \\ \text{两电动势方向相反: } E = \left| \frac{\Delta B}{\Delta t} \cdot S \sin \theta - B \cdot \frac{\Delta S}{\Delta t} \cdot \sin \theta \right| \end{cases} \end{cases}$$

$$\phi = \phi_m \sin(\theta + \omega t)$$

2. 正弦交变电的其它公式

$$E_m = NBS\omega$$

$$\phi_m = BS$$

$$I_m = \frac{E_m}{R}$$

$$E_{\text{有效}} = \frac{E_m}{\sqrt{2}}$$

$$\bar{E} = N \frac{\Delta \phi}{\Delta t}$$

3. 变压器

$$\frac{U_1}{U_2} = \frac{n_1}{n_2}$$

$$\frac{I_1}{I_2} = \frac{n_2}{n_1}$$

$$I_1 n_1 = I_2 n_2 + I_3 n_3 + \dots$$

4. 远距离输电

$$P_{\text{总}} = P_{\text{发}} = P_{\text{输}} = P_{\text{升入}} = P_{\text{升出}} = \Delta P + P_{\text{用户}}$$

$$P_{\text{用户}} = P_{\text{降入}} = P_{\text{降出}}$$

$$\Delta P = I_{\text{线}} \Delta U = \frac{\Delta U^2}{R_{\text{线}}} = I_{\text{线}}^2 R_{\text{线}}$$

$$\Delta U = I_{\text{输}} R_{\text{线}}$$

$$\eta = \frac{P_{\text{用户}}}{P_{\text{总}}}$$

$$q = \frac{N \Delta \phi}{R_{\text{总}}} \leftarrow \begin{cases} \bar{E} = N \frac{\Delta \phi}{\Delta t} \\ \bar{I} = \frac{\bar{E}}{R_{\text{总}}} \\ q = \bar{I} \Delta t \end{cases}$$

$$\Delta E_{\text{电}} = -W_{\text{安}}$$

$$Q = |\Delta E_{\text{电}}|$$

$$F_{\text{安}} = \frac{B^2 L^2 v}{R_{\text{总}}} \leftarrow \begin{cases} E = BLv (B, L, v \text{ 三者相互垂直}) \\ I = \frac{E}{R_{\text{总}}} \\ F_{\text{安}} = BIL \end{cases}$$

$$E = \frac{1}{2} B R^2 \omega$$

$$E_{\text{自}} = -L \frac{\Delta I}{\Delta t}$$

九、交变电流

1. 正弦交变电的表达式

从中性面开始转动

$$E = E_m \sin \omega t$$

$$\phi = \phi_m \cos \omega t$$

从与中性面垂直处开始转动

$$E = E_m \cos \omega t$$

$$\phi = \phi_m \sin \omega t$$

从中性面处转动角 $\theta (\theta < 90^\circ)$ 开始计时

$$E = E_m \sin(\theta + \omega t)$$

$$\phi = \phi_m \cos(\theta + \omega t)$$

从与中性面垂直处转动角 $\theta (\theta < 90^\circ)$ 开始计时

$$E = E_m \cos(\theta + \omega t)$$