

פרק 3 : התנע ושימורו

נוסחאות	פירוט	נושא
$\vec{J} = \vec{F}\Delta t$ $\vec{J}_{\text{כולל}} = \Sigma \vec{F}dt$ $\vec{p} = m\vec{v}$ $\vec{J}_{\text{כולל}} = \Delta \vec{p}$ $\Sigma \vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt}$	<ul style="list-style-type: none"> - המושג "מתקף" של כוח קבוע וייצוגו באמצעות ביטוי מתמטי. - מתקף של כוח משתנה בגודלו, וייצוגו באמצעות הישטח' הנתחם ע"י עקומת כוח-זמן וציר הזמן. - המתקף הכולל הפועל על גוף. - המושג "תנע" וייצוגו באמצעות ביטוי מתמטי. - המתקף הכולל הפועל על גוף כשינוי התנע של הגוף. - הכוח כקצב שינוי התנע. 	<p>3.1 מתקף, תנע והקשר ביניהם</p>
$m_1\vec{v}_1 + m_2\vec{v}_2 = m_1\vec{u}_1 + m_2\vec{u}_2$ $\vec{p} = \vec{p}_1 + \vec{p}_2 + \dots$ $\vec{P} = \text{Const.}$	<ul style="list-style-type: none"> - המושג "מערכת סגורה". - שימור תנע במערכת דו-גופית סגורה. - חוק שימור התנע. 	<p>3.2 חוק שימור התנע</p>
	<ul style="list-style-type: none"> - התנגשויות. - רתע. - שימור תנע במהלך אינטראקציה. - הנעה רקטית (איכותי). 	<p>3.3 יישומים של חוק שימור התנע</p>