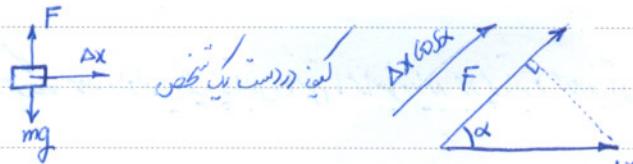


Subject:

Year . Month . Date . ( )

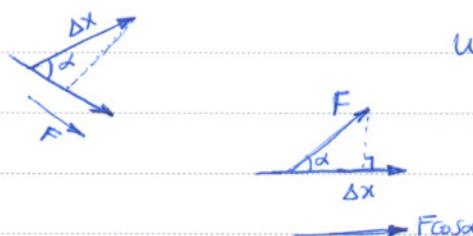
فصل ۴، فصل ۲: کار و انرژی

\* فصل ۶: حاصل خوب بودن کار و درستی نو.



$$W = F \cdot \Delta x \cdot \cos\alpha$$

کار نیز دارای جایانی است  
که این نیز دارای جایانی است

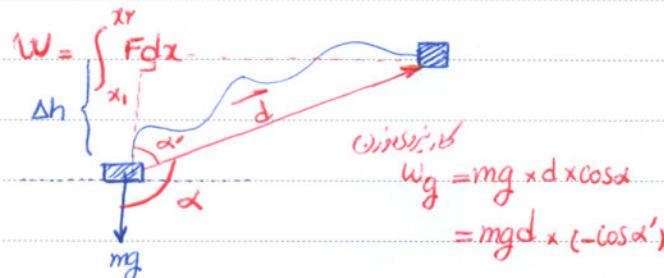


$$W = F \frac{d}{\Delta x} \cos\alpha$$

کار نیز دارای جایانی است  
که این نیز دارای جایانی است

$$W = \vec{F} \cdot \vec{d}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{F} = \omega \vec{i} - r \vec{j} \\ \vec{d} = -\vec{i} + r \vec{j} \end{array} \right. \quad W = \vec{F} \cdot \vec{d} = -r \vec{i} \cdot \vec{j}$$



$$W_g = -mg \Delta h$$

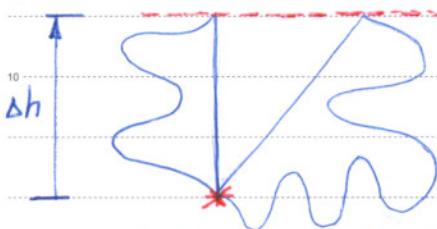
PAPCO

نکتہ: جسم بجتنب بالا حرکت کر رہا ہے جو سمت پائیں جاتے ہیں جو اس کا طبقہ ہے تو اس کا وزن  $W_g = -mg\Delta h$

دلتا: اگر جسم بجتنب بالا حرکت کر رہا ہے تو  $\Delta h > 0 \Rightarrow W_g < 0$

دلتا: اگر جسم بجتنب بالا حرکت کر رہا ہے تو  $\Delta h < 0 \Rightarrow W_g > 0$

نکتہ: طبقہ ہونے پر جو کوئی جسم لے کر ناچار کرنا پڑتا ہے اس کو کوئی جسم دستیافت.

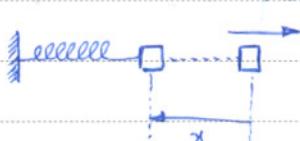


کاربری لشسانی فر:

15

$$F = -Kx$$

$$W = Fx = -Kx^2$$



$$F = Kx$$

$$W_e = \int F dx = \int (-Kx) dx = -K \int_{x_1}^{x_r} x dx = -\frac{1}{2} Kx^2 \Big|_{x_1}^{x_r}$$

$$W_e = -\frac{1}{2} K(x_r^2 - x_1^2)$$

نکتہ: مساحت کھو رینے کا طریقہ (F = -Kx) کے حسب و مطابق نشان (صندوق کار آن) پر اچھا کامی م شخص شدہ است

$$\Delta K = \frac{1}{2} m (v_r^2 - v_i^2)$$

نیز رات اڑی جنسی:

$$K = \frac{1}{2} m v^2$$

P4PCO

\* کارکرد طراحی نیزگاهی دارد و حجم: درای اخراج این طریق ۸۰٪ وسیله دارد.

۱- کارکرد نیزگاهی جایی محسوب می‌شود که آنها را به صفت جسم انتقالی بجهت کنترل

۲- از هنریه برآیدی گیریم و می‌سیم که در آن نیزگاهی اندون جایگاهی محسوب می‌شود.

۳- از خصیصه کارکردی استفاده کنیم و مانع قصبه کارکردی

خصیصه کارکردی: طراحی نیزگاهی دارد و حجم درجاگاهی محسوب نیزگاهی است با تغیرات اثری جنسی حجم (آن جایگاهی).

$$\sum W_T = \Delta K$$

نیزگاهی پاسیوار: کاراکترم شده بوسیله آنها بر مسیر عمل مستقل ندارد (خزن، لشسانی فر، نیزگاهی الکترو مغناطیس)

نیزگاهی نیزگاهی: کاراکترم شده بوسیله آنها بر مسیر عمل مستقل دارد (اصطکاک، نیزگاهی مقاوم و...)

تغیرات اثری پتانسیل کرانش، لشسانی فر:

$$\Delta U_g < 0 \Leftrightarrow \Delta h > 0$$

$$\Delta U_g > 0 \Leftrightarrow \Delta h < 0$$

$$\Delta U_g = mg\Delta h = -W_g$$

$$\Delta U_e > 0 \rightarrow \Delta U_e = \frac{1}{2}KX^2 = -W_e$$

\* شکری اهم: کارنیهی پاسیوار دریک جایگاهی برای منع تغیرات اثری پتانسیل حجم اندون جایگاهی است.

$$\Delta U = -W_{پاسیوار}$$

لهم: که می خواهد سبک طیور را با پاسداری از هر کار نیزگاهی غیر پاسداری خالق صدراست.

$$\sum W = W_{پاسدار} + W_{نپاسدار} \quad ①$$

$$E = K + U$$

لهم: که می خواهد

$$\sum W = \Delta E \quad ②$$

$$\Delta E = \Delta K + \Delta U$$

$$W_{پاسدار} + W_{نپاسدار} = \Delta K$$

$$W_{پاسدار} = -\Delta U \quad 10 \rightarrow W_{نپاسدار} = \Delta U = \Delta K$$

$$W_{پاسدار} = \Delta K + \Delta U$$

$$W_{پاسدار} = \Delta E \quad 15 \rightarrow \begin{aligned} W &= E_r - E_i < 0 \\ &= (U_r + K_r) - (U_i + K_i) \end{aligned}$$

\* طیور گاهی نپاسدار (اصططران) و آردویی جسم دیگرها بجا باشند، ولی تغییرات انرژی مکانیکی جسم در آن جایگزین است.

پاسدار انرژی مکانیکی: آردویی نبودن نپاسدار (اصططران)، و جسم از نظر آن، انرژی مکانیکی جسم ثابت باقی خواهد بود.

$$W = 0 \rightarrow \Delta E = 0 \rightarrow E_i = E_r \rightarrow U_i + K_i = U_r + K_r$$

$$P_i = \frac{E_{مکانیکی}}{t}$$

نمودار

$$\eta = \frac{P_o}{P_i} = \frac{W}{E}$$

$$P_o = \frac{W_{مکانیکی}}{t}$$

نمودار

نمودار

Subject:

Year .

Month .

Date . ( )

لطفاً از این صفحه نیوی شایت F توسط موقر آن باشید تا باید ۷ مجاہد شود، قوانین ملعون شین را از خواهد برد.

$$\underline{P=F.V}$$

لطفاً در کتابخانی مخصوص علم کاربری و مهندسی عالی خود حضور باشید.

لطفاً نیوی N از سری جوکت عداست که آن را از خواست، از بعد سطح آن، سطح پیش در کتابخانی مخصوص علم کاربری و مهندسی عالی خواهد شد.

لطفاً نیوی N از سری جوکت عداست.

10

15

20

25

PAPCO