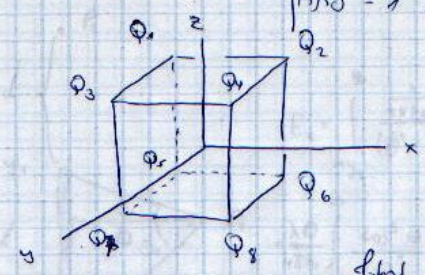


הכוחות - אלקטרוסטטיים



מולד Q_5, Q_4
 $Q_3, Q_6; Q_7, Q_2$ מולד -
 . כל אחד מאלה

הכוחות Q_5, Q_4 ! Q_5, Q_4 מולד -

$(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, -\frac{1}{2})$, $(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{1}{2})$ מולד -
 . כל אחד מאלה

$$F_4 = \frac{-2Q^2}{4\pi\epsilon_0 \cdot \frac{3}{4}} = \frac{-2Q^2}{3\pi\epsilon_0} (\hat{x}, \hat{y}, \hat{z})$$

$$F_8 = \frac{2Q^2}{3\pi\epsilon_0} (\hat{x}, \hat{y}, \hat{z})$$

הכוחות F_4, F_8 הם בכיוון x, y, z , כל אחד מאלה

הכוחות F_4, F_8 הם בכיוון x, y, z , כל אחד מאלה

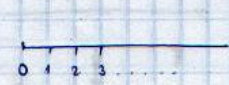
$$F_{x,y} = 2 \cdot \frac{-2Q^2}{3\pi\epsilon_0} \cdot \frac{\sqrt{2}}{\sqrt{3}} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} = \frac{-4Q^2}{3\sqrt{3}\pi\epsilon_0}$$

$\frac{y}{x}$ מולד -
 $\frac{x}{y}$ מולד -
 $\frac{1}{\sqrt{2}}$

הכוחות $(1, 0, 0)$

$$F_x = 4 \left[\frac{Q^2}{4\pi\epsilon_0 \left(\frac{1}{2}^2 + \frac{1}{2}^2 + 1.5^2\right)} \right] \cdot \cos \varphi = \frac{Q^2}{\pi\epsilon_0 \cdot 2.75} \cdot \frac{1.5}{\sqrt{2.75}} \approx 0.33 \frac{Q^2}{\pi\epsilon_0} \hat{x}$$

$$F_y = 4 \cdot \left[\frac{Q^2}{4\pi\epsilon_0 \left(\frac{3}{4}\right)} \right] \cdot \cos \theta = \frac{Q^2}{\pi\epsilon_0 \left(\frac{3}{4}\right)} \cdot \frac{1}{2} = \frac{4}{3\sqrt{3}} \cdot \frac{Q^2}{\pi\epsilon_0} \hat{y}$$



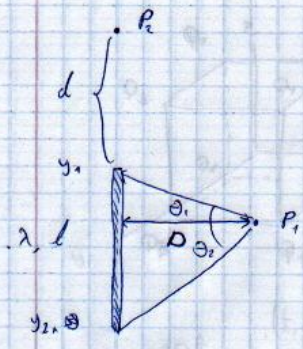
$$\vec{E} = \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{e}{(i)^2} = \frac{e}{4\pi\epsilon_0} \cdot \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{(i)^2} = \frac{e}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{\pi^2}{6} = \frac{\pi e}{24\epsilon_0} \hat{x}$$

הכוחות F_g הם בכיוון x, y, z , כל אחד מאלה

$$\frac{F_g}{F_e} = \frac{G \cdot m_e^2}{r^2} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{e^2}{r^2} \approx \frac{10^{-11} \cdot (10^{-30})^2}{10^{10} \cdot (10^{-19})^2} = 10^{-43} \Rightarrow F_g \ll F_e$$

①

(4)



$$E_x = \int_{y_1}^{y_2} \frac{\frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0}}{(D^2+y^2)^{3/2}} \cdot \frac{D}{(D^2+y^2)^{3/2}} dy =$$

$$\frac{\lambda D}{4\pi\epsilon_0} \int_{\theta_2}^{\theta_1} \frac{\cos^3 \theta}{D^3} \cdot \frac{D}{\cos^2 \theta} d\theta =$$

$$= \frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0 D} \int_{\theta_2}^{\theta_1} \cos \theta d\theta =$$

$$\tan \theta = \frac{y}{D}$$

$$y = D \cdot \tan \theta$$

$$dy = \frac{D}{\cos^2 \theta} d\theta$$

$$[D^2+y^2]^{3/2} = \frac{D^3}{\cos^3 \theta}$$

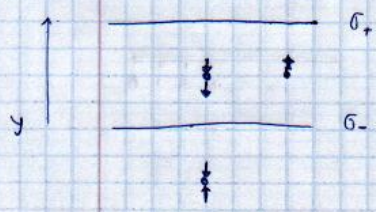
$$= \frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0 D} [\sin \theta_1 - \sin \theta_2] = E_x$$

$$E_y = \int_{y_1}^{y_2} \frac{\frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0}}{(D^2+y^2)^{3/2}} \cdot \frac{y dy}{(D^2+y^2)^{3/2}} = \frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0} \int_{\theta_2}^{\theta_1} \frac{\cos^3 \theta}{D^3} \cdot D \cdot \tan \theta \cdot \frac{D}{\cos^2 \theta} d\theta =$$

$$= \frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0 D} \int_{\theta_2}^{\theta_1} \sin \theta d\theta = \frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0 D} [\cos \theta_2 - \cos \theta_1] = E_y$$

$$E_y = \int_d^{d+l} \frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0 \cdot (y)^2} dy = \frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0} \left[-\frac{1}{y} \right]_d^{d+l} = \frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0} \left[\frac{1}{d} - \frac{1}{d+l} \right]$$

(! ממש רק $\frac{\sigma}{2\epsilon_0}$) $E = \frac{\sigma}{2\epsilon_0}$: אולי נד "השדה הזה" (5)



$$E_T = \sum E = \frac{\sigma_+}{2\epsilon_0} (\hat{y}) + \frac{\sigma_-}{2\epsilon_0} (\hat{y}) = \frac{\sigma}{2\epsilon_0} (-\hat{y})$$

$$E_T = \sum E = \frac{\sigma_+}{2\epsilon_0} (-\hat{y}) + \frac{\sigma_-}{2\epsilon_0} (\hat{y}) = 0$$

(אולי זה משהו אחר...)

(2)

6. א. השדה הכולל הוא סופרפוזיציה של השדות משני המטענים. נוח לחשב לפי רכיבים:

$$\begin{aligned}
 E_x(x, y) &= \frac{kQ}{(y^2 + (x-1)^2)} \cdot \cos(\theta) - \frac{1}{2} \frac{kQ}{(y^2 + (x+1)^2)} \cdot \cos(\theta) = \\
 &= \frac{kQ}{(y^2 + (x-1)^2)} \cdot \frac{x}{(y^2 + (x-1)^2)^{1/2}} - \frac{1}{2} \frac{kQ}{(y^2 + (x+1)^2)} \cdot \frac{x}{(y^2 + (x+1)^2)^{1/2}} = \\
 &= kQx \left[\frac{1}{(y^2 + (x-1)^2)^{3/2}} - \frac{1}{2(y^2 + (x+1)^2)^{3/2}} \right] \hat{x} \\
 E_x(x, y) &= kQy \left[\frac{1}{(y^2 + (x-1)^2)^{3/2}} - \frac{1}{2(y^2 + (x+1)^2)^{3/2}} \right] \hat{y}
 \end{aligned}$$

ב. משיקולי סימטריה הכוח יתאפס רק על ציר X. ורק משמאל למטען השלילי ($x < -1$) נדרוש:

$$\frac{-0.5kQ}{(x+1)^2} = \frac{kQ}{(x-1)^2}$$

$$x_{1,2} = \frac{-6 \pm \sqrt{36-4}}{2} \Rightarrow x_1 = -3 - 2\sqrt{2}; x_2 = -3 + 2\sqrt{2} \text{ (which is a non relevant solution)}$$

10. סדר הכוחות ע"פ גודלם:

$$\boxed{F_3 < F_1 < F_2}$$

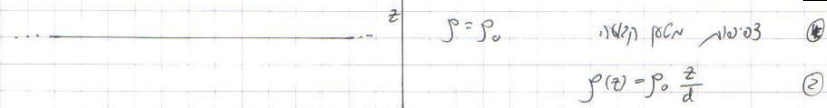
11. על כל אחד מהכדורים פועלים שלושה כוחות, הם כוח הכבידה, הכוח החשמלי וכוח המתוחות של החוט. מכיוון והמערכת במצב סטטי נוכל לרשום את משוואות הכוחות:

$$\begin{cases} T_1 \cos\left(\frac{\pi}{2} - \alpha\right) + Eq_1 = 0 \\ T_1 \sin\left(\frac{\pi}{2} - \alpha\right) - Mg = 0 \end{cases} \Rightarrow Eq_1 = -Mg \tan \alpha \text{ עבור הכדור הראשון}$$

$$\begin{cases} T_2 \cos\left(\frac{\pi}{2} - \beta\right) + Eq_2 = 0 \\ T_2 \sin\left(\frac{\pi}{2} - \beta\right) - 2Mg = 0 \end{cases} \Rightarrow Eq_2 = -2Mg \tan \beta \text{ עבור הכדור השני}$$

$$\frac{q_1}{q_2} = \frac{\tan \alpha}{2 \tan \beta} \text{ :היחס המתקבל}$$

מישור א' וסוגי קולות, d מרחק המישורים? המישורים?



② מרחק המישורים, המרחק בין המישורים?

$$\vec{E} = \frac{\sigma}{2\epsilon_0} \hat{z}$$

① dz מרחק קטן, σ dz

$$dq = \rho_0 dx dy dz \quad \text{: נוסחה}$$

$$\sigma = \rho_0 dz \Rightarrow dq = \sigma dx dy$$

$$\text{מרחק קטן } d\vec{E} = \frac{\rho_0 dz}{2\epsilon_0} \hat{z}$$

$$\vec{E} = \int_0^d d\vec{E} = \frac{\rho_0 d}{2\epsilon_0} \hat{z}$$

$$\sigma = \frac{\rho_0}{d} \cdot z dz \quad \text{②}$$

$$\vec{E} = \frac{\rho_0}{2\epsilon_0 d} \int_0^d z dz = \frac{\rho_0}{2\epsilon_0 d} \cdot \frac{1}{2} z^2 \Big|_0^d = \frac{\rho_0 d^2}{4\epsilon_0 d} = \frac{\rho_0 d}{4\epsilon_0} \hat{z}$$

② המרחק בין המישורים:



①

$d-zz$

המרחק בין המישורים, z מרחק בין המישורים, $d-zz$

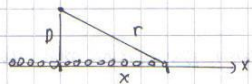
$$\vec{E} = \frac{\rho_0}{2\epsilon_0} (d-zz) \hat{z} \quad \text{: נוסחה}$$

לפי המרחק, המרחק בין המישורים, $d-zz$

$$\vec{E} = \frac{\rho_0}{2\epsilon_0 d} \left[\int_0^h z dz - \int_h^d z dz \right] \quad \text{a)}$$

$$\vec{E} = \frac{\rho_0}{2\epsilon_0 d} \cdot \frac{1}{2} [h^2 - d^2 + h^2] = \frac{\rho_0}{4\epsilon_0} \cdot \frac{2h^2 - d^2}{d} \hat{z}$$

9



ר"ל/ר"ל מ"ש/ר"ל מ"ש (ר"ל מ"ש)

$$\text{ר"ל ר"ל } E = \frac{2k\lambda}{r} \quad \text{ר"ל ר"ל ר"ל}$$

$$\text{ר"ל ר"ל ר"ל } -\lambda = \sigma dx \left[\frac{C}{m} \right] \leftarrow \text{ר"ל ר"ל ר"ל ר"ל } \sigma \left[\frac{C}{m^2} \right]$$

$$(dq = \sigma dx dy = \lambda dy)$$

$$\text{ר"ל ר"ל } d\vec{E} = \frac{2k\sigma dx}{(D^2 + x^2)^{3/2}} \cos\theta = 2k\sigma \frac{D}{(D^2 + x^2)^2} dx$$

$$\vec{E} = \int_{-\infty}^{\infty} 2k\sigma D \frac{dx}{(D^2 + x^2)^2}$$

$$x = D \tan\theta$$

$$dx = \frac{D}{\cos^2\theta} d\theta$$

~~ר"ל ר"ל ר"ל~~

ר"ל ר"ל ר"ל

$$x = -\infty \rightarrow \theta = -\frac{\pi}{2} \quad \text{ר"ל ר"ל ר"ל}$$

$$x = \infty \rightarrow \theta = \frac{\pi}{2}$$

$$D^2 + x^2 = D^2 (1 + \tan^2\theta) = \frac{D^2}{\cos^2\theta}$$

$$E = \int_{-\pi/2}^{\pi/2} 2k\sigma D \cdot \frac{\cos^2\theta}{D^2} \cdot \frac{D}{\cos^3\theta} d\theta = 2k\sigma \int_{-\pi/2}^{\pi/2} d\theta = 2\pi k\sigma = \boxed{\frac{\sigma}{2\epsilon_0}}$$

$t=0$ משהו נייב, אולי q יתכן פשוט מן הווא לכו קיבלו

$$\vec{E} = E_0 \cos(\omega t) \hat{x} + E_0 \sin(\omega t) \hat{y} + E_0 t \hat{z}$$

קיבלו אולי מה שיש

$$\vec{F} = \vec{E} \cdot q$$

קיבלו לכו $\sqrt{\text{כוח}}$ אולי

$$\vec{F} = qE_0 \cos(\omega t) \hat{x} + qE_0 \sin(\omega t) \hat{y} + qE_0 t \hat{z}$$

$$\vec{f} = m\vec{a}$$

אולי לכו 3 קיבלו

↓

$$\vec{a} = \frac{\vec{F}}{m} = \frac{qE_0}{m} \cos(\omega t) \hat{x} + \frac{qE_0}{m} \sin(\omega t) \hat{y} + \frac{qE_0}{m} t \hat{z}$$

$$\vec{v}(t) = \int \vec{a} dt$$

אולי אולי

$$\vec{v} = \frac{qE_0}{m} \left[\int \cos(\omega t) dt \hat{x} + \int \sin(\omega t) dt \hat{y} + \int t dt \hat{z} \right]$$

$$\vec{v} = \frac{qE_0}{m} \left[\frac{\sin(\omega t)}{\omega} \hat{x} - \frac{\cos(\omega t)}{\omega} \hat{y} + \frac{t^2}{2} \hat{z} \right] = \vec{v}_0$$

$$\vec{R}(t=0) = (0, 0, 0) \quad \text{אולי אולי}$$

$$\vec{v}(t=0) = (0, 0, 0)$$

$$\vec{v}_0 = 0 \quad \text{אולי}$$

אולי אולי אולי

$$\vec{v}(t) = \frac{qE_0}{m\omega} \left(\sin(\omega t) \hat{x} - \cos(\omega t) \hat{y} + \frac{t^2}{2} \omega \hat{z} \right)$$

התנאים הראשוניים הם $\vec{r}_0 = 0$ ו- $\vec{v}_0 = 0$

$$\vec{R}(t) = \int \vec{v} dt$$

$$\vec{R}(t) = \frac{qE_0}{m\omega} \left[\int \sin(\omega t) dt \hat{x} - \int \cos(\omega t) dt \hat{y} + \int \frac{\omega t^2}{2} dt \hat{z} \right]$$

$$\vec{R}(t) = \frac{qE_0}{m\omega} \left(-\cos(\omega t) \hat{x} - \sin(\omega t) \hat{y} + \frac{\omega t^3}{6} \hat{z} \right) + \vec{R}_0$$

$$\vec{R}(t=0) = (0, 0, 0) \quad \text{התנאי הראשוני}$$

$$\vec{v}(t=0) = (0, 0, 0)$$

$$\vec{R}_0 = 0 \quad \text{לכן}$$

התנאים הראשוניים הם

$$\vec{R}(t) = \frac{qE_0}{m\omega} \left(-\cos(\omega t) \hat{x} - \sin(\omega t) \hat{y} + \frac{\omega t^3}{6} \hat{z} \right)$$

אנחנו רוצים לדעת מתי $y=0$

$$y(t) = -\sin(\omega t) = 0 \Rightarrow \omega t = n\pi$$

$$t = \frac{n\pi}{\omega}$$

לכן $y=0$ כאשר $t = \frac{n\pi}{\omega}$ עבור $n = 1, 2, 3, \dots$

$$x = -\frac{qE_0}{m\omega} \cos(\omega t) = -\frac{qE_0}{m\omega} \cos\left(\frac{n\pi}{\omega} \cdot \omega\right) = (-1)^{n+1} \cdot \frac{qE_0}{m\omega}$$

$$z = \frac{qE_0}{6m} t^3 = \frac{qE_0}{6m} (n\pi)^3$$

אנחנו רוצים לדעת מתי $y=0$

$$v_x = \frac{qE_0}{m\omega} \sin(\omega t) = \frac{qE_0}{m\omega} \sin\left(\frac{n\pi}{\omega} \cdot \omega\right) = 0$$

$$v_y = -\frac{qE_0}{m\omega} \cos(\omega t) = -\frac{qE_0}{m\omega} \cos\left(\frac{n\pi}{\omega} \cdot \omega\right) = \frac{qE_0}{m\omega} (-1)^{n+1}$$

$$v_z = \frac{qE_0}{2m} t^2 = \frac{qE_0}{2m} (n\pi)^2$$

• חישוב $\sigma(\frac{z}{R})$ פשוט מורכב משיעור λ וסדרה קבועה $\frac{z}{R}$ 9

$dq = \lambda dv$ מורכב קבוע



• חישוב $E = \frac{\lambda r}{2\epsilon_0} \frac{z}{(z^2+r^2)^{3/2}}$
(2' תוצאה)

$dq = \sigma dA$; $dA = r d\theta dv$
 $dq = \sigma r d\theta dv$
 $\lambda = \sigma r$

• חישוב $dE = \frac{\sigma r z dv}{2\epsilon_0 (z^2+r^2)^{3/2}}$
 $dA = r d\theta dv$

$E = \frac{\sigma z}{2\epsilon_0} \int_0^{2\pi} \int_0^a \frac{r}{(z^2+r^2)^{3/2}} dv d\theta = \frac{\sigma z}{2\epsilon_0} \frac{-1}{(z^2+r^2)^{1/2}} \Big|_0^a$

$E = \frac{\sigma z}{2\epsilon_0} \left[\frac{1}{z} - \frac{1}{(z^2+a^2)^{1/2}} \right] \hat{z}$

$E = \frac{\sigma}{2\epsilon_0} \hat{z}$ $a \rightarrow \infty$ \downarrow $\frac{1}{2}\sigma$

$dE = \frac{k dq}{R^2} \frac{z}{r} = \frac{kz}{R^3} dq$; חישוב $\frac{z}{r}$ מורכב משיעור λ וסדרה קבועה $\frac{z}{R}$

$R = (z^2+r^2)^{1/2}$, $dq = \sigma r d\theta dv$

$E = \int_0^{2\pi} \int_0^a \frac{kz}{(z^2+r^2)^{3/2}} \sigma r d\theta dv = kz\sigma \int_0^{2\pi} \int_0^a \frac{r}{(z^2+r^2)^{3/2}} d\theta dv = 2\pi kz\sigma \int_0^a \frac{r}{(z^2+r^2)^{3/2}} dv$

$= \frac{\sigma z}{2\epsilon_0} \left[\frac{-1}{(z^2+r^2)^{1/2}} \right]_0^a = \frac{\sigma z}{2\epsilon_0} \left[\frac{1}{z} - \frac{1}{(z^2+a^2)^{1/2}} \right] \hat{z}$. סוף