

Moto Rettilineo

$v_m = \Delta x / \Delta t$	velocità media
$a_m = \Delta v / \Delta t$	accelerazione media
$v_f = v_i + a t$	velocità finale
$x_f = x_i + v_i t + 1/2 a t^2$	posizione finale
$v_f^2 = v_i^2 + 2 a \Delta x$	posizione finale (senza tempo)

Moto Circolare

$\omega_m = \Delta \theta / \Delta t$	velocità angolare
$\alpha_m = \Delta \omega / \Delta t$	accelerazione angolare
$\omega_f = \omega_i + \alpha t$	velocità finale
$\theta_f = \theta_i + \omega_i t + 1/2 \alpha t^2$	posizione finale
$\omega_f^2 = \omega_i^2 + 2 \alpha \Delta \theta$	posizione finale (senza tempo)

Moto proiettile

$v_{ox} = v_0 \cos \theta$	$v_{oy} = v_0 \sin \theta$
$v_x = v_{ox}$	$v_y = v_{oy} - gt$
$x = v_{ox} t$	$y = v_{oy} t - 1/2 g t^2$
$R = (2 v_{ox} v_{oy}) / g$	gittata
$h = v_{oy}^2 / 2g = (v_0^2 \sin^2 \theta) / 2g$	altezza massima
$y = x(v_{oy}/v_{ox}) - 1/2g(x/v_{ox})^2$	traiettoria

Moto Circolare (pt.2)

$T = 2\pi r/v$	periodo
$\omega = 2\pi/T$	velocità angolare
$v = \omega r$	velocità lineare
$a_c = \omega^2 r = v^2/r$	accelerazione centripeta
$a_r = a_c$	accelerazione radiale
$a_t = \Delta v / \Delta t = a_r$	accelerazione tangenziale
$a = \sqrt{a_t^2 + a_c^2}$	accelerazione risultante
$\theta = s/r$	angolo dell'arco

Gravità

$F_g = (GMm)/r^2$	forza gravitazionale
$g = GM/r^2$	accelerazione gravitazionale
$U_G(r) = -(GMm)/r$	en. potenziale gravitazionale
$v_e = \sqrt{2GM/r}$	velocità di fuga

Mezzo viscoso e attrito

$R = 1/2 D \rho A v^2$	forza resistente
$v_t = \sqrt{2mg/D\rho A}$	velocità terminale
$F_{sMAX} = \mu_s F_N$	attrito statico massimo
$F_k = \mu_k F_N$	attrito dinamico



By BabuXor
cheatography.com/babuxor/

Not published yet.
Last updated 8th January, 2020.
Page 1 of 1.

Sponsored by [ApolloPad.com](#)
Everyone has a novel in them. Finish
Yours!
<https://apollopad.com>