

19-04-05

Ergo.

- 1) Μια σίφην έχει τη μορφή $\vec{F} = (2y\hat{i} + x^2\hat{j}) N$
 όπου $x, y \in \mathbb{R}$. Η προβολή της στην επιφάνεια $z=0$
 είναι πάρατι μετατόπιση της στην επιφάνεια $z=0$.
 Επίσης, αν η σύγκλιση $(0,0)$ διανθεί στη $(2,4)$,
 για τις αντίστοιχες συνθήσεις: a) $y=x^2$
 b) $y=2x$ δ) $(0,0) \rightarrow (0,2) \rightarrow (2,4)$.

Υπόλειψη: Σεματοποιείται τη σύγκλιση

$$dW = \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

ανιδιωτική της \vec{F} , $d\vec{r}$

Στα a) και b) ανιδιωτική της y και
 τα xdy και ydx δεν είναι οι αντικαρπαί
 προς x .

Στα d) και e) χρησιμοποιείται το σχέδιο πάριτης
 ορθογώνιας μέτρησης για την ανιδιωτική της y
 και της x στην σύγκλιση

- 2) Μια σίφην έχει τη μορφή $\vec{F} = y\hat{i} + x\hat{j} + 2\hat{k}$
 (6E N). Η προβολή της στην επιφάνεια $z=0$ είναι πάρατι
 μετατόπιση της στην επιφάνεια $z=0$. Η μετατόπιση
 της στην επιφάνεια $z=0$ είναι με την συνθήση
 a) $x^2+y^2=1$, $z=1$ ($x, y, z \in \mathbb{R}$)
 b) $x^2+y^2=1$, $z=0$ ($x, y, z \in \mathbb{R}$)
 c) $x^2+y^2=1$, $z=0$ ($x, y, z \in \mathbb{R}$)

Υπόλειψη: Ασύρματη σύγκλιση της σύγκλισης

Καρέκλας της προβολής της στην επιφάνεια
 $(x, y) \rightarrow (P, Q)$

$$3) \vec{F} = x\hat{i} + z\hat{j} + y\hat{k}$$

$$\vec{r}(t) = a \cos(\omega t)\hat{i} + a \sin(\omega t)\hat{j} + at\hat{k}$$

$$0 \leq t \leq T \quad \text{mai} \quad \omega = \frac{2\pi}{T}$$

Ynó dazn: Dejorfe va eomay, ſorfe.

6c pux exión hor tlepies pudro zo t
Aniudigorfe wí x, y, z ~~o~~ 6.º nra'na
exión.

$$\text{Yudofis} \omega = \frac{d\vec{r}(t)}{dt}$$

mai xpnoi monu' zu exión

$$\omega = \int_{t_0}^t \vec{F} \cdot \frac{d\vec{r}(t)}{dt} \cdot dt$$