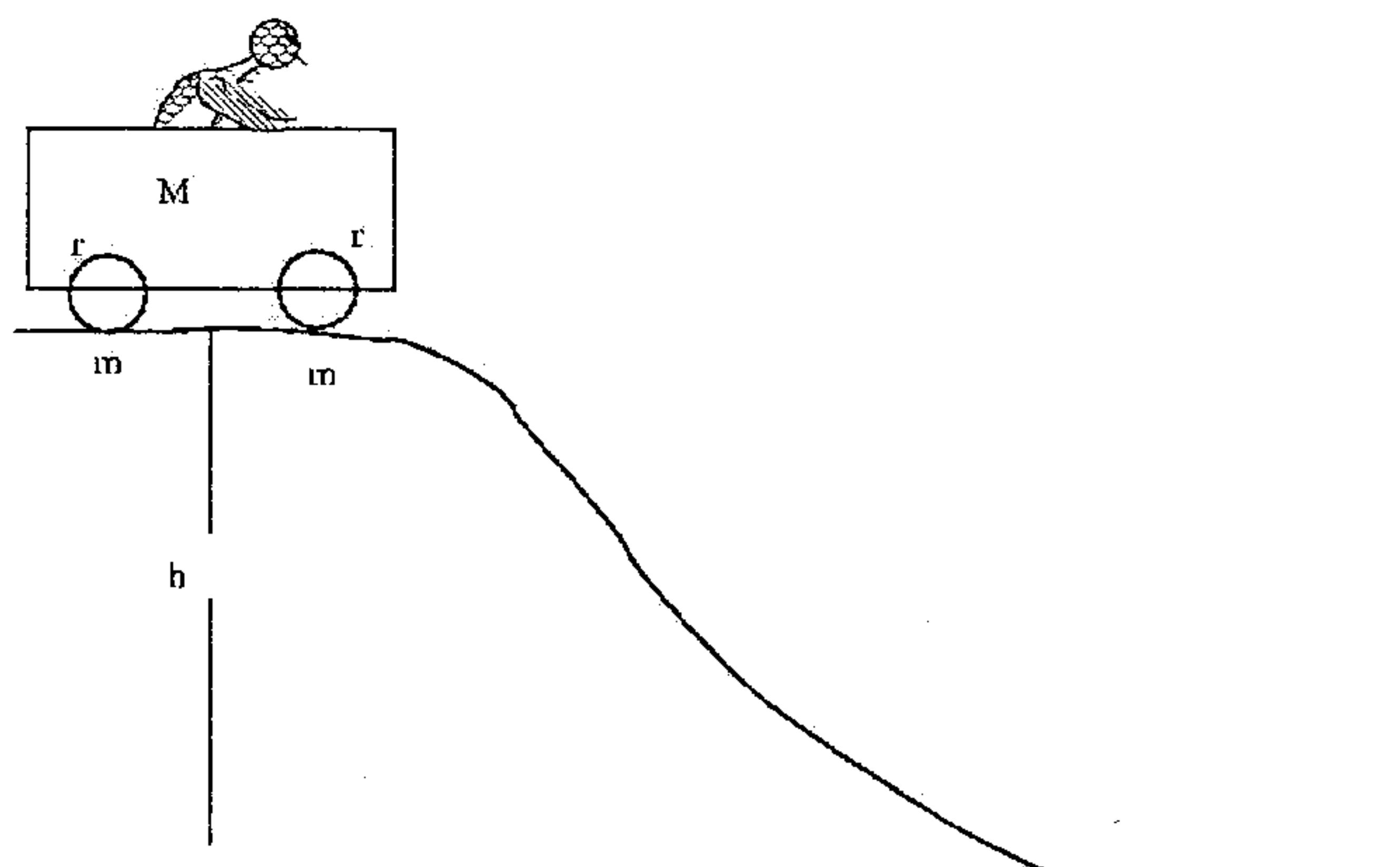


7. Mäkiauton massa kuljettajan kanssa on M . Siinä on neljä pyörää, joiden kunkin massa on m ja säde r . Jokaisen pyörän hitausmomentti on (suurin piirtein) $I = \frac{1}{2}mr^2$.

- (a) Jos mäkiauto etenee vauhdilla v ja sen pyörät vierivät liukumatta, osoita, että sen kineettinen energia on

$$K = \frac{1}{2}Mv^2 \left(1 + 4 \frac{m}{2M} \right).$$



Tehtävä 2.

Kaavoja, joita saatat tarvita. Osa niistä toimii vain erikoistapauksissa, eivätkä siis ole yleispäteviä.

$$g = 9.80 \text{ m/s}^2, G = 6.67 \times 10^{-11} \text{ Nm}^2/\text{kg}^2, 0^\circ\text{C} = 273\text{K}.$$

$$k = 1.381 \cdot 10^{-23} \text{ J/K}, R = 8.315 \text{ J/(K mol)}, N_A = 6.022 \cdot 10^{23} \text{ kpl/mol}.$$

$$\mathbf{v} = \frac{d\mathbf{r}}{dt}, \mathbf{a} = \frac{d\mathbf{v}}{dt}, x = x_0 + \int_0^t v dt, v = v_0 + \int_0^t a dt, a_{rad} = \frac{v^2}{R}, v = \frac{2\pi R}{T},$$

$$\sum \mathbf{F} = m\mathbf{a}, \sum \mathbf{F} = \frac{d\mathbf{p}}{dt}, \mathbf{F}_{ab} = -\mathbf{F}_{ba},$$

$$K = \frac{1}{2}mv^2, W = \int_1^2 \mathbf{F} \cdot d\mathbf{l} = -\Delta U, W_{tot} = \Delta K, \mathbf{J} = \int_{t_1}^{t_2} \mathbf{F} dt,$$

$$K = \frac{1}{2}I\omega^2, \mathbf{L} = \mathbf{r} \times \mathbf{p}, \bar{\tau} = \mathbf{r} \times \mathbf{F}, L = I\omega, \sum \bar{\tau} = \frac{d\mathbf{L}}{dt},$$

$$F_g = G \frac{m_1 m_2}{r^2}, U_g = -G \frac{m_1 m_2}{r},$$

$$x = A \cos(\omega t + \varphi)$$

$$\frac{\partial^2 y}{\partial x^2} = \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 y}{\partial t^2}$$

$$y = A \cos(kx - \omega t), y = A \cos(kx + \omega t), v = \sqrt{F/\mu}, y(x, t) = (A_{sw} \sin kx) \sin \omega t.$$

$$f_L = \frac{v + v_L}{v + v_S} f_S$$

$$f = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{\kappa}{I}}, \quad f = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{g}{l}}, \quad f = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{mgd}{I}},$$

$$dQ = mcDT = nCdT, Q = mL_{f,c}$$

$$dW = pdV,$$

$$dS = dQ/T, S = k \ln w,$$

$$pV^\gamma = \text{vakio}, TV^{\gamma-1} = \text{vakio}, \gamma = C_p/C_V, C_V = \frac{\nu}{2}R, C_p = C_V + R$$

$$pV = nRT, dU = nC_VdT.$$