

Колебания 11 Б		
ФИ		
Класс		
Вариант		
1	$\varphi = \omega \cdot t + \varphi_0$	— фаза колебаний
2	$x'' = -\frac{k}{m}x$	— уравнение колебаний пружинного маятника
3	$T = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$	— период колебаний пружинного маятника
4	$T = 2\pi\sqrt{\frac{\ell}{g}}$	— период колебаний математического маятника
5	$x = x_m \cdot \cos(\omega_0 t + \varphi_0)$	— это уравнение координаты колеблющегося тела
6	$V_m = x_m \omega_0$	— связь максимальной скорости тела и амплитуды колебаний.
7	$a_m = x_m \omega_0^2$	— связь максимального ускорения тела и амплитуды колебаний
8	$q'' = -\frac{1}{LC} \cdot q$	— уравнение колебаний в колебательном контуре.
9	$T = 2\pi\sqrt{LC}$	— период колебаний в контуре (формула Томсона)
10	$X_C = \frac{1}{C\omega}$	— ёмкостное сопротивление
11	$X_L = L\omega$	— индуктивное сопротивление.
12	$Z = \sqrt{R^2 + (\omega L - \frac{1}{\omega C})^2}$	— сопротивление в цепи переменного тока
13	$\cos \varphi = \frac{R}{Z}$	— коэффициент мощности
14	$I = \frac{I_m}{\sqrt{2}}$	— действующее значение тока.
15	$U = \frac{U_m}{\sqrt{2}}$	— действующее значение напряжения.
16	$\frac{N_1}{N_2} = \frac{U_1}{U_2} = k$	— коэффициент трансформации.
17	$\frac{U_1}{U_2} \approx \frac{I_2}{I_1}$	Во сколько раз тр-р увеличивает напряжение, во столько же раз уменьшает силу тока

Колебания 11 Б		
ФИ		
Класс		
Вариант		
1	$\varphi = \omega \cdot t + \varphi_0$	— фаза колебаний
2	$x'' = -\frac{k}{m}x$	— уравнение колебаний пружинного маятника
3	$T = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$	— период колебаний пружинного маятника
4	$T = 2\pi\sqrt{\frac{\ell}{g}}$	— период колебаний математического маятника
5	$x = x_m \cdot \cos(\omega_0 t + \varphi_0)$	— это уравнение координаты колеблющегося тела
6	$V_m = x_m \omega_0$	— связь максимальной скорости тела и амплитуды колебаний.
7	$a_m = x_m \omega_0^2$	— связь максимального ускорения тела и амплитуды колебаний
8	$q'' = -\frac{1}{LC} \cdot q$	— уравнение колебаний в колебательном контуре.
9	$T = 2\pi\sqrt{LC}$	— период колебаний в контуре (формула Томсона)
10	$X_C = \frac{1}{C\omega}$	— ёмкостное сопротивление
11	$X_L = L\omega$	— индуктивное сопротивление.
12	$Z = \sqrt{R^2 + (\omega L - \frac{1}{\omega C})^2}$	— сопротивление в цепи переменного тока
13	$\cos \varphi = \frac{R}{Z}$	— коэффициент мощности
14	$I = \frac{I_m}{\sqrt{2}}$	— действующее значение тока.
15	$U = \frac{U_m}{\sqrt{2}}$	— действующее значение напряжения.
16	$\frac{N_1}{N_2} = \frac{U_1}{U_2} = k$	— коэффициент трансформации.
17	$\frac{U_1}{U_2} \approx \frac{I_2}{I_1}$	Во сколько раз тр-р увеличивает напряжение, во столько же раз уменьшает силу тока

Колебания 11 Б		
ФИ		
Класс		
Вариант		
1	$\varphi = \omega \cdot t + \varphi_0$	— фаза колебаний
2	$x'' = -\frac{k}{m}x$	— уравнение колебаний пружинного маятника
3	$T = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$	— период колебаний пружинного маятника
4	$T = 2\pi\sqrt{\frac{\ell}{g}}$	— период колебаний математического маятника
5	$x = x_m \cdot \cos(\omega_0 t + \varphi_0)$	— это уравнение координаты колеблющегося тела
6	$V_m = x_m \omega_0$	— связь максимальной скорости тела и амплитуды колебаний.
7	$a_m = x_m \omega_0^2$	— связь максимального ускорения тела и амплитуды колебаний
8	$q'' = -\frac{1}{LC} \cdot q$	— уравнение колебаний в колебательном контуре.
9	$T = 2\pi\sqrt{LC}$	— период колебаний в контуре (формула Томсона)
10	$X_C = \frac{1}{C\omega}$	— ёмкостное сопротивление
11	$X_L = L\omega$	— индуктивное сопротивление.
12	$Z = \sqrt{R^2 + (\omega L - \frac{1}{\omega C})^2}$	— сопротивление в цепи переменного тока
13	$\cos \varphi = \frac{R}{Z}$	— коэффициент мощности
14	$I = \frac{I_m}{\sqrt{2}}$	— действующее значение тока.
15	$U = \frac{U_m}{\sqrt{2}}$	— действующее значение напряжения.
16	$\frac{N_1}{N_2} = \frac{U_1}{U_2} = k$	— коэффициент трансформации.
17	$\frac{U_1}{U_2} \approx \frac{I_2}{I_1}$	Во сколько раз тр-р увеличивает напряжение, во столько же раз уменьшает силу тока

Колебания 11 Б		
ФИ		
Класс		
Вариант		
1	$\varphi = \omega \cdot t + \varphi_0$	— фаза колебаний
2	$x'' = -\frac{k}{m}x$	— уравнение колебаний пружинного маятника
3	$T = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$	— период колебаний пружинного маятника
4	$T = 2\pi\sqrt{\frac{\ell}{g}}$	— период колебаний математического маятника
5	$x = x_m \cdot \cos(\omega_0 t + \varphi_0)$	— это уравнение координаты колеблющегося тела
6	$V_m = x_m \omega_0$	— связь максимальной скорости тела и амплитуды колебаний.
7	$a_m = x_m \omega_0^2$	— связь максимального ускорения тела и амплитуды колебаний
8	$q'' = -\frac{1}{LC} \cdot q$	— уравнение колебаний в колебательном контуре.
9	$T = 2\pi\sqrt{LC}$	— период колебаний в контуре (формула Томсона)
10	$X_C = \frac{1}{C\omega}$	— ёмкостное сопротивление
11	$X_L = L\omega$	— индуктивное сопротивление.
12	$Z = \sqrt{R^2 + (\omega L - \frac{1}{\omega C})^2}$	— сопротивление в цепи переменного тока
13	$\cos \varphi = \frac{R}{Z}$	— коэффициент мощности
14	$I = \frac{I_m}{\sqrt{2}}$	— действующее значение тока.
15	$U = \frac{U_m}{\sqrt{2}}$	— действующее значение напряжения.
16	$\frac{N_1}{N_2} = \frac{U_1}{U_2} = k$	— коэффициент трансформации.
17	$\frac{U_1}{U_2} \approx \frac{I_2}{I_1}$	Во сколько раз тр-р увеличивает напряжение, во столько же раз уменьшает силу тока