

Dossier de Physique

Formules de physique à l'usage du secondaire

Véronique Bouquelle

Diffusé par la Maison des Sciences

scienceinfuse
UCL

Faculté
des
Sciences

UCL

Formulaire de physique

à l'usage de l'enseignement secondaire

Courants alternatifs			
Rapport de transformation		$\frac{n_s}{n_p} = \frac{U_s}{U_p} = \frac{I_p}{I_s}$	$n_{s,p}$: nbre de spires au prim./sec. $U_{s,p}$: tension au prim./sec. $I_{s,p}$: intensité au prim./sec.
Valeurs efficaces	U_{eff} (V) I_{eff} (A)	$U_{eff} = \frac{U_{max}}{\sqrt{2}}$ $I_{eff} = \frac{I_{max}}{\sqrt{2}}$	U_{eff} : tension efficace (V) U_{max} : tension maximale (V) I_{eff} : intensité efficace (A) I_{max} : intensité maximale (A)
Puissance	P (W)	$P = U_{eff} \cdot I_{eff}$	U_{eff} : tension efficace (V) I_{eff} : intensité efficace (A)
Dynamique			
Force de frottement	F_f (N)	$F_f = \mu \cdot N$	μ : coefficient de frottement (sans unité, compris entre 0 et 1) N : force normale (N)
Coefficients de frottement statique et dynamique		$\mu_s > \mu_d$	
Lois de Newton			
1 ^{ère} loi		Si pas de force résultante, MRU ou immobile.	
2 ^{ème} loi	F (N)	$F = ma$	m : masse du corps (kg) a : accélération (m/s ²)
3 ^{ème} loi		Action = Réaction ; sens opposés ; agissent sur des corps différents	
Impulsion	p (kg.m/s)	$p = mv$	p : impulsion (kg.m/s) m : masse (kg) v : vitesse (m/s)

Collisions inélastiques		Conservation de l'impulsion, mais pas de l'énergie cinétique qui se transforme en une autre forme d'énergie.	
Collisions élastiques		Conservation de l'impulsion et de l'énergie cinétique.	
Electricité			
loi de Coulomb	F (N)	$F = k_{\text{él}} \frac{Q_1 Q_2}{d^2}$	$k_{\text{él}}$: constante électrique = $\frac{1}{4\pi\epsilon_0}$ $9.10^9 \text{ Nm}^2/\text{C}^2$ dans l'air ; ϵ_0 : permittivité électrique du vide Q : charge (C) d : distance entre les charges (m)
champ électrique	E (N/C ou V/m)	$\vec{E} = \frac{\vec{F}}{q}$ $E = \frac{kQ}{d^2}$	F : force à laquelle la charge q est soumise (N) q : charge soumise au champ électrique (C) Q : charge à l'origine du champ électrique (C) d : distance à la charge Q (m)
potentiel électrique	V (V)	$V = k \frac{Q}{d}$	Q : charge créant le potentiel (C) d : distance à la charge Q (m) avec la convention $V = 0$ à l'infini
intensité	I (A)	$I = \frac{q}{t}$	q : charge (C) t : temps (s)
tension ou différence de potentiel	U (V)	$U = \frac{P}{I}$	P : puissance (W) I : intensité (A)
		$U = \frac{W}{q}$	W : travail (J) q : charge (C)
résistance	R (Ω)	$R = \frac{U}{I}$ $R = \rho \frac{L}{S}$	U : tension (V) I : intensité (A) ρ : résistivité dépendant du matériau (Ωm) L : longueur du conducteur (m) $S = \pi R^2$: section du conducteur (m^2)

puissance électrique	P (W)	$P = UI = RI^2 = \frac{U^2}{R}$	U : tension (V) I : intensité (A) R : résistance (Ω)
résistances en série		$R_{tot} = R_1 + R_2 + R_3$	R : résistance (Ω)
résistances en parallèle		$\frac{1}{R_{tot}} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3}$	R : résistance (Ω)
1 ^{ère} loi de Kirchhoff		en un nœud, Σ courants entrants = Σ courants sortants	
tensions en série		$U_{tot} = U_1 + U_2 + U_3$	U : tension (V)
tensions en parallèle		$U_{tot} = U_1 = U_2 = U_3$	U : tension (V)
intensités en série		$I_{tot} = I_1 = I_2 = I_3$	I : intensité (A)
intensités en parallèle		$I_{tot} = I_1 + I_2 + I_3$	I : intensité (A)
capacité d'un condensateur	C (F)	$C = \frac{Q}{U}$	Q : charge de l'une des plaques (C) U : tension entre les plaques (V)
énergie d'un condensateur chargé	W (J)	$W = \frac{1}{2}QU = \frac{1}{2}CU^2 = \frac{1}{2}\frac{Q^2}{C}$	Q : charge de l'une des plaques (C) U : tension entre les plaques (V) C : capacité du condensateur (F)
tension fournie par une pile	U (V)	$U = E - rI$	U : tension fournie par la pile (V) E : tension électromotrice de la pile (V) r : résistance interne de la pile (Ω) I : intensité de courant dans le circuit (A)
Energie, thermodynamique			
travail d'une force	W (J)	$W = F \cdot d \cdot \cos\alpha$	F : force (N) d : distance sur laquelle elle s'applique (m) α : angle entre le déplacement et la force
Théorème de l'énergie cinétique		Le travail est égal à la variation d'énergie cinétique : $W = E_{c,f} - E_{c,i}$	$E_{c,f}$: énergie cinétique finale (J)

Puissance d'une force	P (W)	$P = F \cdot v \cdot \cos \alpha$	F : force (N) dont le point d'application se déplace v : vitesse à laquelle le point d'application de la force se déplace (m/s) α : angle entre le déplacement et la force
énergie cinétique	E_c (J)	$E_c = \frac{mv^2}{2}$	m : masse du corps (kg) v : vitesse du corps (m/s)
énergie potentielle gravitationnelle	E_p (J)	$E_p = mgh$	m : masse du corps (kg) g : champ de pesanteur (m/s ² ou N/kg) h : hauteur (m)
puissance	P (W)	$P = \frac{E}{t}$	E : énergie (J) t : intervalle de temps (s)
rendement	(%)	$rend. = \frac{\text{énergie_obtenue}}{\text{énergie_fournie_au_départ}} * 100$	
rendement d'une machine thermique	(%)	$rend. = 1 - \frac{T_{basse}}{T_{haute}} * 100$	T : température (K)
énergie thermique	Q (J)	Q = cmΔθ si pas de changement d'état Q=mL si changement d'état	c : chaleur massique J/(kg.°C) m : masse de la substance (kg) Δθ : élévation de température (°C) L : chaleur latente (J/kg)
gaz parfaits		$pV = nRT$	p : pression (Pa) V : volume (m ³) n : nombre de moles R = 8,31 J.kg ⁻¹ .°C ⁻¹ ; cste des gaz parfaits
théorie cinétique des gaz : énergie cinétique des molécules d'un gaz	EC_{moy} (J)	$EC_{moy} = \frac{3}{2} kT$	k = 1,38.10 ⁻²³ J/K; cste de Boltzmann T : température (K)
nombre de molécules dans une mole = nbre d'Avogadro	N _A	N _A = 6,02.10 ²³ molécules/mole	

énergie au repos	E_0 (J)	$E_0 = m_0c^2$	m_0 : masse au repos (kg) $c = 3.10^8$ m/s ; vitesse de la lumière dans le vide
électron-volt		$1 \text{ eV} = 1,6.10^{-19} \text{ J}$	
température absolue	T (K)	$T = \theta + 273,15$	θ : température en °C
dilatation linéaire	ΔL (m)	$\Delta L = aL_0\Delta T$	a : coef. de dilatation linéaire (K^{-1}) L_0 : longueur initiale (m) ΔT : variation de température (K)
dilatation superficielle	ΔS (m^2)	$\Delta S = bS_0\Delta T$	b : coef. de dilatation superficielle (K^{-1}) ; $b = 2a$ V_0 : volume initial (m^3) ΔT : variation de température (K)
dilatation volumique	ΔV (m^3)	$\Delta V = cV_0\Delta T$	c : coef. de dilatation volumique (K^{-1}) ; $c = 3a$ V_0 : volume initial (m^3) ΔT : variation de température (K)
Fluides			
Statique des fluides			
masse volumique	ρ (kg/m^3 ou g/cm^3)	$\rho = \frac{m}{V}$	m : masse (kg) V : volume (m^3)
densité	d	$d = \frac{\rho_{corps}}{\rho_{eau}}$	ρ_{corps} : masse volumique du corps (kg/m^3) ρ_{eau} : masse volumique de l'eau ($1000 \text{ kg/m}^3 = 1 \text{ g/cm}^3$)
pression	p (Pa)	$p = \frac{F}{S}$	F : force (N) S : surface (m^2)
		$1 \text{ atm} = 1,013.10^5 \text{ Pa}$ $1 \text{ mbar} = 100 \text{ Pa}$	

pression dans un fluide à une profondeur h	p (Pa)	$p = p_{\text{externe}} + \rho gh$	<p>p_{externe} : pression sur le fluide (Pa) ρ : masse volumique du fluide (kg/m^3) g : champ de pesanteur (m/s^2 ou N/kg) h : profondeur (m)</p>
poussée d'Archimède	$F_{\text{Archimède}}$ (N)	Tout corps plongé dans un fluide subit une poussée égale au poids du volume de fluide déplacé : $F_{\text{Archimède}} = \rho gV$	<p>ρ : masse volumique du fluide (kg/m^3) g : champ de pesanteur (m/s^2 ou N/kg) V : volume de fluide déplacé (m^3)</p>
		Si un corps flotte dans un fluide, son poids = la poussée d'Archimède.	
principe de Pascal		Une pression externe appliquée à un fluide se transmet à tout le fluide (dans une enceinte fermée).	
machine hydraulique		$p = \frac{F_f}{F_i} = \frac{S_f}{S_i} = \frac{y_f}{y_i}$	<p>p : pression exercée sur le fluide (Pa) F : force exercée dans chaque cylindre (N) S : section de chaque cylindre (m^2) y : hauteur de laquelle monte/descend le piston (m)</p>
Dynamique des fluides			
équation de continuité		$S_1 v_1 = S_2 v_2$	<p>S_1 : section de la conduite à l'endroit 1 (m^2) v_1 : vitesse du fluide à l'endroit 1 (m/s) S_2 : section de la conduite à l'endroit 2 (m^2) v_2 : vitesse du fluide à l'endroit 2 (m/s)</p>

équation de Bernoulli		$p_1 + \rho gh_1 + \frac{1}{2} \rho v_1^2 = p_2 + \rho gh_2 + \frac{1}{2} \rho v_2^2$	<p>p_1 : pression du fluide à l'endroit 1 (Pa) ρ : masse volumique du fluide (kg/m^3) g : champ de pesanteur (m/s^2 ou N/kg) h_1 : hauteur de l'endroit 1 (m) v_1 : vitesse du fluide à l'endroit 1 (m/s)</p>
théorème de Torricelli : débit d'un liquide s'écoulant hors d'un récipient	D (m^3/s)	$D = S \sqrt{2gh}$	<p>S : section de l'ouverture (m^2) h : hauteur d'eau au-dessus de l'ouverture (m)</p>
Gravitation			
Poids, force de pesanteur	G (N)	$G = mg$	<p>m : masse du corps (kg) g : champ de pesanteur (m/s^2 ou N/kg)</p>
Force d'attraction gravitationnelle	F (N)	$F = g \frac{m_1 m_2}{d^2}$	<p>$g = 6,67 \cdot 10^{-11} \text{ Nm}^2/\text{kg}^2$; constante universelle de gravitation m_1 : masse du corps 1 (kg) m_2 : masse du corps 2 (kg) d : distance entre les deux corps (m)</p>
1 ^{ère} loi de Kepler		Trajectoire = ellipse	
2 ^{ème} loi de Kepler		Aires égales en des temps égaux \Rightarrow vitesse plus grande près de l'astre	
3 ^{ème} loi de Kepler	Lien période - rayon	$\frac{T^2}{R^3} = \text{cste qui dépend de l'astre}$	<p>T : période (unité de temps) R : rayon orbital moyen (unité de distance)</p>
ellipses : excentricité	e ($0 < e < 1$)	$r_{\min} = a(1 - e)$ $r_{\max} = a(1 + e)$	<p>a : demi grand axe (m) r_{\min} : dist. min. à l'astre (m) r_{\max} : dist. max. à l'astre (m)</p>

Magnétisme			
champ magnétique dans un solénoïde	B (T)	$B = \mu \frac{N}{L} I$	<p>μ : perméabilité magnétique du matériau à l'intérieur du solénoïde (Tm/A) (pour l'air : $4\pi \cdot 10^{-7}$) N : nbre de spires L : longueur du solénoïde (m) I : intensité dans les spires (A)</p>
force magnétique sur une charge en mouvement (force de Lorentz)	F (N)	$F = QE + QvB\sin\alpha$ $F = 0 \text{ si } \vec{v} \parallel \vec{B} \text{ et } E = 0$	<p>Q : charge (C) v : vitesse de la charge (m/s) B : champ magnétique (T) E : champ élect. (N/C) α : angle entre \vec{v} et \vec{B}</p>
force magnétique sur un courant (force de Laplace)	F (N)	$F = ILB\sin\alpha$ $F = 0 \text{ si } I \parallel \vec{B}$	<p>I : intensité (A) L : longueur de fil dans le champ magnét. (m) B : champ magnétique (T) α : angle entre le fil parcouru par le courant et \vec{B}</p>
flux magnétique à travers une surface	Φ (Wb)	$\Phi = NBS\cos\alpha$	<p>N : nbre de spires du circuit B : champ magnétique présent (T) S : surface de la spire traversée par les lignes de champ magnétique (m^2) α : angle entre le champ magnétique et la perpendiculaire au circuit</p>

tension induite ou force électromotrice induite	$U_{\text{induite}} \text{ (V)}$ \mathcal{E}	$U_{\text{induite}} = -N \frac{\Delta\Phi}{\Delta t}$	N : nbre de spires du circuit $\Delta\Phi$: variation de flux magnétique Δt : intervalle de temps pendant lequel dure cette variation
MCU			
Période et fréquence		$T = \frac{1}{f}$	T : période (s) f : fréquence (Hz)
Vitesse linéaire	v (m/s)	$v = \frac{2\pi R}{T}$	R : rayon (m) T : période (s)
Vitesse angulaire	ω (rad/s)	$\omega = \frac{2\pi}{T} = \frac{v}{R}$	T : période (s) v : vitesse linéaire (m/s) R : rayon (m)
Accélération centripète	a_{cp} (m/s ²)	$a_{cp} = \frac{v^2}{R} = \omega^2 R$	v : vitesse linéaire (m/s) R : rayon (m) ω : vitesse angulaire (rad/s)
Force centripète	F_{cp} (N)	$F_{cp} = \frac{mv^2}{R} = m\omega^2 R$	m : masse du corps en rotation (kg) v : vitesse linéaire (m/s) R : rayon (m) ω : vitesse angulaire (rad/s)
Virages horizontaux	v_{max} (m/s)	$v_{\text{max}} = \sqrt{\mu g R}$	v_{max} : vitesse maximale possible (m/s) μ : coefficient d'adhérence g : champ de pesanteur (m/s ² ou N/kg) R : rayon du virage (m)
MRU			
vitesse moyenne	v (m/s)	$v = \frac{d}{\Delta t}$	d : distance parcourue (m) Δt : intervalle de temps (s)
position instantanée	x (m)	$x(t) = x_0 + v_0 t$	x_0 : position initiale (m) v_0 : vitesse initiale (m/s) t : instant (s)

MRUA			
distance parcourue	x (m)	$x(t) = x_0 + v_0 t + \frac{at^2}{2}$ $x(t) = x_0 + \frac{1}{2}(v_0 + v)t$	x_0 : position initiale (m) v_0 : vitesse initiale (m/s) a : accélération (m/s ²) t : instant (s) v : vitesse à l'instant t (m/s)
vitesse instantanée	v (m/s)	$v(t) = v_0 + at$	v_0 : vitesse initiale (m/s) a : accélération (m/s ²) t : instant (s)
		$v^2 = v_0^2 + 2a(x - x_0)$	v_0 : vitesse initiale (m/s) a : accélération (m/s ²) x : distance parcourue (m)
vitesse moyenne	v_m (m/s)	$v_m = \frac{1}{2}(v_0 + v)$	v_0 : vitesse initiale (m/s) v : vitesse atteinte à l'instant où l'on calcule la vitesse moyenne (m/s)
Chute libre	y (m)	$y(t) = \frac{gt^2}{2}$	g : champ de pesanteur (m/s ² ou N/kg) t : instant (s)
	v (m/s)	$v(t) = gt$ $v(t) = \sqrt{2gy}$	g : champ de pesanteur (m/s ² ou N/kg) t : instant (s) y : position à l'instant t
Nucléaire			
nombre de masse ou nombre de nucléons	A	$A = Z + N$	Z : nbre de protons N : nbre de neutrons
notation nucléaire		${}^A_Z X$	X : symbole chimique de l'élément A : nbre de nucléons Z : nbre de protons
constante de désintégration radioactive	λ (/s)	$\lambda = \frac{\ln 2}{T_{1/2}}$	$T_{1/2}$: demi-vie (s)

loi de décroissance radioactive	nbre de noyaux $N(t)$	$N(t) = N_0 e^{-\lambda t}$	N_0 : nbre initial de noyaux λ : constante de désintégration radioactive (/s) t : temps (s)
activité	A (Bq)	$A(t) = A_0 e^{-\lambda t}$ $A(t) = \lambda N(t)$	A_0 : activité initiale (Bq) λ : constante de désintégration radioactive (/s) t : temps (s) $N(t)$: nbre de noyaux au temps t
Ondes			
longueur d'onde	λ (m)	$\lambda = vT = \frac{v}{f}$	$f = \frac{1}{T}$: fréquence (Hz) T : période (s)
élongation d'un point à une distance d de la source	$y_p(t)$	$y_p(t) = A \sin(\omega t + \varphi - 2\pi \frac{d}{\lambda})$	A : amplitude (m) $\omega = 2\pi f$: vitesse angulaire (rad/s) $f = \frac{1}{T}$: fréquence (Hz) T : période (s) t : temps (s) φ : constante de phase (rad) λ : longueur d'onde (m)
vitesse de propagation d'une onde sur une corde	v (m/s)	$v = \sqrt{\frac{T}{\mu}}$	T : tension dans la corde (N) μ : masse linéique de la corde (kg/m)
Fréquences des harmoniques - Onde stationnaire avec deux extrémités ouvertes ou fermées	f_n (Hz)	$f_n = \frac{nv}{2L}$	n : nombre naturel v : vitesse de propagation de l'onde (m/s) L : longueur du tuyau/corde, ... (m)
Fréquences des harmoniques - Onde stationnaire avec une extrémité fermée	f_n (Hz)	$f_n = \frac{nv}{4L}$	n : nombre naturel v : vitesse de propagation de l'onde (m/s) L : longueur du tuyau/corde, ... (m)
Fréquence de battement	f_{bat} (Hz)	$f_{bat} = f_1 - f_2 $	$f_{1/2}$: fréquence de chacune des ondes qui se superposent (Hz)

Intensité sonore	I (W/m ²)	$I = \frac{P}{S}$ I décroît en $1/R^2$	P : puissance sonore (W) S : surface recevant cette puissance (m ²)
Niveau d'intensité sonore	β (dB)	$\beta = 10 \log \frac{I}{I_0}$	I : intensité sonore (W/m ²) $I_0 = 10^{-12}$ W/m ² : seuil d'audition à 1000 Hz
Effet Doppler			
source en mouvement - observateur au repos	fréquence perçue f' (Hz)	$f' = f \left(\frac{v}{v \mp v_s} \right)$ quand la source se rapproche/s'éloigne	f : fréquence émise par la source (Hz) v : vitesse de l'onde (m/s) v_s : vitesse de la source (m/s)
source au repos - observateur en mouvement	fréquence perçue f' (Hz)	$f' = f \left(\frac{v \pm v_o}{v} \right)$ quand l'observateur se rapproche/s'éloigne	f : fréquence émise par la source (Hz) v : vitesse de l'onde (m/s) v_o : vitesse de l'observateur (m/s)
Optique géométrique			
réflexion		$i = r$	i : angle d'incidence r : angle de réflexion
miroir plan		$p = q$ $h = h'$	p : distance objet-miroir (m) q : distance miroir-image (m) h : hauteur de l'objet (m) h' : hauteur de l'image (m)
réfraction	indice de réfraction	$n = \frac{c}{v}$	$c = 3 \cdot 10^8$ m/s, vitesse de la lumière dans le vide v : vitesse de la lumière dans le milieu considéré (m/s)

loi de Snell - Descartes		$\frac{\sin i}{\sin r} = \frac{v_1}{v_2} = \frac{\lambda_1}{\lambda_2} = \frac{n_2}{n_1}$	<p>i : angle d'incidence r : angle de réfraction v₁ : vitesse de la lumière dans le milieu 1 (m/s) v₂ : vitesse de la lumière dans le milieu 2 (m/s) λ₁ : longueur d'onde dans le milieu 1 (m) λ₂ : longueur d'onde dans le milieu 2 (m) n₁ : indice de réfraction du milieu 1 n₂ : indice de réfraction du milieu 2</p>
		En général, l'indice de réfraction augmente avec la fréquence de la lumière -> dispersion et milieu dit « dispersif »	
profondeur apparente		$\frac{\text{prof. apparente}}{\text{prof. réelle}} = \frac{n_2}{n_1}$	<p>n₁ : indice de réfraction du milieu 1 n₂ : indice de réfraction du milieu 2</p>
réflexion totale (angle de réfraction = 90°)	angle limite θ _l	$\theta_l = \arcsin\left(\frac{n_2}{n_1}\right)$	<p>n₁ : indice de réfraction du milieu 1 n₂ : indice de réfraction du milieu 2</p>
équation du fabricant de lentilles		$\frac{1}{f} = (n - 1) \left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} \right)$	<p>f : distance focale (m) n : indice de réfraction de la lentille R_{1,2} : rayons de courbure des surfaces de la lentille (m ; >0 si convexe, <0 si concave)</p>
équation de la lentille = éq. de conjugaison = éq. de Gauss		$\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = \frac{1}{f}$	<p>p : distance de l'objet (m) q : distance de l'image (m) f : distance focale (m)</p>
grossissement	m	$m = \frac{h'}{h} = \frac{q}{p}$	<p>h' : hauteur de l'image (m) h : hauteur de l'objet (m) p : distance de l'objet (m) q : distance de l'image (m)</p>

<p>systèmes de lentilles ; grossissement</p>	<p>m</p>	$m = m_1 \cdot m_2$	<p>m : grossissement total m₁ : grossissement de la lentille 1 m₂ : grossissement de la lentille 2</p>
<p>Optique ondulatoire</p>			
<p>diffraction par une fente</p>	<p>extinction</p>	$\sin\theta = \frac{k\lambda}{a}$	<p>θ : angle auquel se trouve l'extinction (°) k : n° de l'extinction de part et d'autre du max central λ : longueur d'onde de la lumière incidente (m) a : largeur de la fente (m)</p>
<p>diffraction par un réseau</p>	<p>franges brillantes</p>	$\sin\theta = \frac{k\lambda}{a}$	<p>θ : angle auquel se trouve la frange brillante (°) k : n° de la frange de part et d'autre du max central λ : longueur d'onde de la lumière incidente (m) a : distance entre les fentes du réseau (m)</p>
<p>interférences</p>	<p>franges brillantes</p>	$y_k = k \frac{\lambda D}{a}$	<p>y_k : distance de la k^{ième} frange brillante de part et d'autre du max central λ : longueur d'onde de la lumière incidente (m) a : distance entre les deux fentes (m) D : distance entre les fentes et l'écran (m)</p>

Oscillations			
élongation de la source	y (m)	$y(t) = A \sin(\omega t + \varphi)$	A : amplitude (m) $\omega = 2\pi f$: vitesse angulaire (rad/s) $f = \frac{1}{T}$: fréquence (Hz) T : période (s) t : temps (s) φ : constante de phase (rad)
concordance de phase		$\Delta t = 2kT$	Δt : retard (s) T : période (s)
opposition de phase		$\Delta t = (2k + 1) \frac{T}{2}$	Δt : retard (s) T : période (s)
ressort ; vitesse angulaire	ω (rad/s)	$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$	k : constante de raideur du ressort (N/m) m : masse de l'objet oscillant
loi de Hooke pour les objets élastiques	F (N)	$F = -ky$	k : constante de raideur (N/m) y : élongation (m)
énergie potentielle élastique	E_{pe} (J)	$E_{pe} = \frac{1}{2} k y^2$	k : constante de raideur (N/m) y : élongation (m)
pendule simple ; vitesse angulaire	ω (rad/s)	$\omega = \sqrt{\frac{g}{L}}$	g : champ de pesanteur (m/s^2 ou N/kg) L : longueur du pendule (m)
vitesse d'oscillation	v (m/s)	$v(t) = A\omega \cos(\omega t + \varphi)$	A : amplitude (m) $\omega = 2\pi f$: vitesse angulaire (rad/s) $f = \frac{1}{T}$: fréquence (Hz) T : période (s) t : temps (s) φ : constante de phase (rad)
accélération	a (m/s^2)	$a(t) = -A\omega^2 \sin(\omega t + \varphi)$	A : amplitude (m) $\omega = 2\pi f$: vitesse angulaire (rad/s) $f = \frac{1}{T}$: fréquence (Hz) T : période (s) t : temps (s) φ : constante de phase (rad)

Statique			
Machines simples : poulies		<p>Une poulie fixe change l'orientation d'une force.</p> <p>Un système de poulies fixes et de poulies mobiles divise la force à exercer pour soulever une charge par le nombre de cordes soutenant les poulies mobiles.</p>	
avantage mécanique théorique	AMT	$AMT = \frac{F_f}{F_a} = \frac{x_a}{x_f}$	<p>F_f = force fournie par la machine (N) F_a = force appliquée à la machine (N) x_a = dist. sur laquelle agit la force appliquée (m) x_f = dist. sur laquelle agit la force fournie (m)</p>
leviers		$AMT = \frac{L_a}{L_f}$	<p>L_a = longueur du bras où on applique la force (m) L_f = longueur du bras où on reçoit la force fournie par le levier (m)</p>
équilibre de translation		$\sum \vec{F} = 0$	F : force (N)
équilibre de rotation		$\sum \vec{M} = 0$ $\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} = rF\sin\theta = \pm Fr_{\perp}$ $M = I \alpha$	<p>M : moment de la force (Nm) r : distance entre le point d'application de la force et l'axe de rotation (m) F : force (N) θ : le plus petit angle entre \vec{r} et \vec{F} (°) I : moment d'inertie (kg.m²) α : accélération angulaire (rad/s²)</p>

Théorie quantique			
énergie d'un photon	E (J)	$E = hf = \frac{hc}{\lambda}$	<p>$h = 6,63 \cdot 10^{-34} \text{ J} \cdot \text{s}$; constante de Planck f : fréquence de la lumière (Hz) $c = 3 \cdot 10^8 \text{ m/s}$; vitesse de la lumière dans le vide λ : longueur d'onde de la lumière (m)</p>
effet photoélectrique ; énergie cinétique des électrons	E_c (J)	$E_c = hf - W$ $W = hf_0$	<p>$h = 6,63 \cdot 10^{-34} \text{ J} \cdot \text{s}$; constante de Planck f : fréquence de la lumière (Hz) W : travail d'extraction (J) f_0 : fréquence seuil (Hz)</p>
dualité onde-corpuscule pour la matière ; longueur d'onde	λ (m)	$\lambda = \frac{h}{mv}$	<p>$h = 6,63 \cdot 10^{-34} \text{ J} \cdot \text{s}$; constante de Planck m : masse de la particule (kg) v : vitesse de la particule (m/s)</p>
Tir oblique			
distance horizontale	x (m)	$x(t) = v_0 \cos \theta \cdot t$	<p>v_0 : vitesse initiale (m/s) θ : angle de tir (°) t : instant (s)</p>
distance verticale	y (m)	$y(t) = y_0 + v_0 \sin \theta \cdot t - \frac{gt^2}{2}$	<p>y_0 : hauteur initiale (m) v_0 : vitesse initiale (m/s) θ : angle de tir (°) g : champ de pesanteur (m/s² ou N/kg) t : instant (s)</p>
vitesse horizontale	v_x (m/s)	$v_x = v_0 \cos \theta$	<p>v_0 : vitesse initiale (m/s) θ : angle de tir (°)</p>
vitesse verticale	v_y (m/s)	$v_y(t) = v_0 \sin \theta - gt$ $v_y^2 = v_0^2 \sin^2 \theta - 2g(y - y_0)$	<p>v_0 : vitesse initiale (m/s) θ : angle de tir (°) g : champ de pesanteur (m/s² ou N/kg) t : instant (s)</p>

vitesse totale	v (m/s)	$v = \sqrt{v_0^2 + v_y(t)^2}$	v_0 : vitesse initiale (m/s) v_y : vitesse verticale (m/s) t : instant (s)
portée	R (m)	$R = \frac{v_0^2}{g} \sin 2\theta$	v_0 : vitesse initiale (m/s) θ : angle de tir (°) g : champ de pesanteur (m/s ² ou N/kg)
hauteur maximale	y_{\max} (m)	$y_{\max} = \frac{v_0^2 \sin^2 \theta}{2g}$	v_0 : vitesse initiale (m/s) θ : angle de tir (°) g : champ de pesanteur (m/s ² ou N/kg)
trajectoire	y en fct de x	$y = x \tan \theta - \frac{g}{2} \cdot \frac{x^2}{v_0^2 \cos^2 \theta}$	x : distance horizontale (m) v_0 : vitesse initiale (m/s) θ : angle de tir (°) g : champ de pesanteur (m/s ² ou N/kg)
Tir horizontal			
		$x = v_0 t$	
		$y = h - \frac{1}{2} g t^2$	h : hauteur initiale (m)
		$y = h - \frac{1}{2} g \frac{x^2}{v_0^2}$	
		$v_x = v_0 = \text{cst}$	
		$v_y = -gt$	
		$v_y^2 = -2g\Delta y$	
		$R = v_0 \sqrt{\frac{2h}{g}}$	
Math			
		$\sin 2\alpha = 2\sin\alpha\cos\alpha$	
		$\sin^2\alpha + \cos^2\alpha = 1$	
périmètre d'un cercle	P (m)	$P = 2\pi R$	R : rayon du cercle (m)
surface d'un cercle	S (m ²)	$S = \pi R^2$	R : rayon du cercle (m)
surface d'une sphère	S (m ²)	$S = 4\pi R^2$	R : rayon de la sphère (m)
volume d'une sphère	V (m ³)	$V = \frac{4}{3}\pi R^3$	R : rayon de la sphère (m)

Nom des unités			
	V : volt		Bq : becquerel
	A : ampère		W : watt
	C : coulomb		rad : radian
	F : farad		Hz : hertz
	N : newton		K : kelvin
	kg : kilogramme		°C : degré Celsius
	m : mètre		T : tesla
	s : seconde		Wb : weber
	Pa : pascal		dB : décibel
	Ω : ohm		
	J : joule		