



Blueprint บทที่ 1 ธรรมชาติและพัฒนาการทางฟิสิกส์

ระบบเอสไอ				หน่วยอนุพันธ์																																																	
<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="4">ปริมาณฐาน</th> </tr> <tr> <th>ชื่อปริมาณ</th> <th>สัญลักษณ์</th> <th>ชื่อหน่วย</th> <th>สัญลักษณ์</th> </tr> </thead> <tr> <td>1. ความยาว</td> <td>s, d, l</td> <td>เมตร</td> <td>m</td> </tr> <tr> <td>2. มวล</td> <td>m</td> <td>กิโลกรัม</td> <td>kg</td> </tr> <tr> <td>3. เวลา</td> <td>t</td> <td>วินาที</td> <td>s</td> </tr> <tr> <td>4. อุณหภูมิ</td> <td>T</td> <td>เคลวิน</td> <td>K</td> </tr> <tr> <td>5. กระแสไฟฟ้า</td> <td>I</td> <td>แอมแปร์</td> <td>A</td> </tr> <tr> <td>6. ปริมาณของสาร</td> <td>n</td> <td>โมล</td> <td>mol</td> </tr> <tr> <td>7. ความเข้มของการส่องสว่าง</td> <td>I</td> <td>แคนเดลา</td> <td>cd</td> </tr> </table>				ปริมาณฐาน				ชื่อปริมาณ	สัญลักษณ์	ชื่อหน่วย	สัญลักษณ์	1. ความยาว	s, d, l	เมตร	m	2. มวล	m	กิโลกรัม	kg	3. เวลา	t	วินาที	s	4. อุณหภูมิ	T	เคลวิน	K	5. กระแสไฟฟ้า	I	แอมแปร์	A	6. ปริมาณของสาร	n	โมล	mol	7. ความเข้มของการส่องสว่าง	I	แคนเดลา	cd	<table border="1"> <thead> <tr> <th>หน่วยอนุพันธ์</th> <th>การรวมหน่วย</th> </tr> </thead> <tr> <td>1. พื้นที่ (A)</td> <td>กว้าง x ยาว = m x m = m²</td> </tr> <tr> <td>2. ปริมาตร (V)</td> <td>กว้าง x ยาว x สูง = m x m x m = m³</td> </tr> <tr> <td>3. ความเร็ว (v)</td> <td>v = s/t = m/s</td> </tr> <tr> <td>4. ความเร่ง (a)</td> <td>a = Δv/t = m/s²</td> </tr> <tr> <td>5. แรง (F)</td> <td>F = ma = kg.m/s² = N</td> </tr> </table>		หน่วยอนุพันธ์	การรวมหน่วย	1. พื้นที่ (A)	กว้าง x ยาว = m x m = m ²	2. ปริมาตร (V)	กว้าง x ยาว x สูง = m x m x m = m ³	3. ความเร็ว (v)	v = s/t = m/s	4. ความเร่ง (a)	a = Δv/t = m/s ²	5. แรง (F)	F = ma = kg.m/s ² = N
ปริมาณฐาน																																																					
ชื่อปริมาณ	สัญลักษณ์	ชื่อหน่วย	สัญลักษณ์																																																		
1. ความยาว	s, d, l	เมตร	m																																																		
2. มวล	m	กิโลกรัม	kg																																																		
3. เวลา	t	วินาที	s																																																		
4. อุณหภูมิ	T	เคลวิน	K																																																		
5. กระแสไฟฟ้า	I	แอมแปร์	A																																																		
6. ปริมาณของสาร	n	โมล	mol																																																		
7. ความเข้มของการส่องสว่าง	I	แคนเดลา	cd																																																		
หน่วยอนุพันธ์	การรวมหน่วย																																																				
1. พื้นที่ (A)	กว้าง x ยาว = m x m = m ²																																																				
2. ปริมาตร (V)	กว้าง x ยาว x สูง = m x m x m = m ³																																																				
3. ความเร็ว (v)	v = s/t = m/s																																																				
4. ความเร่ง (a)	a = Δv/t = m/s ²																																																				
5. แรง (F)	F = ma = kg.m/s ² = N																																																				

× 3
เป็นหน่วย/วินาที

สัญกรณ์ทางวิทยาศาสตร์	คำนำหน้าหน่วย																																												
<p>รูปทั่วไปคือ $A \times 10^n$ เมื่อ $1 \leq A < 10$</p> <p>+</p> <p>$1,000 = 1 \times 10^3$</p> <p>14,000 = 1.4×10^4</p> <p>-</p> <p>$0.025 = 2.5 \times 10^{-2}$</p> <p>$0.0047 = 4.7 \times 10^{-3}$</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>คำอุปสรรค</th> <th>สัญลักษณ์</th> <th>ตัวคูณ</th> <th>ปริมาณ</th> </tr> </thead> <tr> <td>เทระ (tera)</td> <td>T</td> <td>10¹²</td> <td>1,000,000,000,000</td> </tr> <tr> <td>จิกะ (giga)</td> <td>G</td> <td>10⁹</td> <td>1,000,000,000</td> </tr> <tr> <td>เมกะ (mega)</td> <td>M</td> <td>10⁶</td> <td>1,000,000</td> </tr> <tr> <td>กิโล (kilo)</td> <td>K</td> <td>10³</td> <td>1,000</td> </tr> <tr> <td>เดซี (deci)</td> <td>d</td> <td>10⁻¹</td> <td>0.1</td> </tr> <tr> <td>เซนตี (centi)</td> <td>c</td> <td>10⁻²</td> <td>0.01</td> </tr> <tr> <td>มิลลิ (milli)</td> <td>m</td> <td>10⁻³</td> <td>0.001</td> </tr> <tr> <td>ไมโคร (micro)</td> <td>μ</td> <td>10⁻⁶</td> <td>0.000 001</td> </tr> <tr> <td>นาโน (nano)</td> <td>n</td> <td>10⁻⁹</td> <td>0.000 000 001</td> </tr> <tr> <td>พิโก (pico)</td> <td>p</td> <td>10⁻¹²</td> <td>0.000 000 000 001</td> </tr> </table>	คำอุปสรรค	สัญลักษณ์	ตัวคูณ	ปริมาณ	เทระ (tera)	T	10 ¹²	1,000,000,000,000	จิกะ (giga)	G	10 ⁹	1,000,000,000	เมกะ (mega)	M	10 ⁶	1,000,000	กิโล (kilo)	K	10 ³	1,000	เดซี (deci)	d	10 ⁻¹	0.1	เซนตี (centi)	c	10 ⁻²	0.01	มิลลิ (milli)	m	10 ⁻³	0.001	ไมโคร (micro)	μ	10 ⁻⁶	0.000 001	นาโน (nano)	n	10 ⁻⁹	0.000 000 001	พิโก (pico)	p	10 ⁻¹²	0.000 000 000 001
คำอุปสรรค	สัญลักษณ์	ตัวคูณ	ปริมาณ																																										
เทระ (tera)	T	10 ¹²	1,000,000,000,000																																										
จิกะ (giga)	G	10 ⁹	1,000,000,000																																										
เมกะ (mega)	M	10 ⁶	1,000,000																																										
กิโล (kilo)	K	10 ³	1,000																																										
เดซี (deci)	d	10 ⁻¹	0.1																																										
เซนตี (centi)	c	10 ⁻²	0.01																																										
มิลลิ (milli)	m	10 ⁻³	0.001																																										
ไมโคร (micro)	μ	10 ⁻⁶	0.000 001																																										
นาโน (nano)	n	10 ⁻⁹	0.000 000 001																																										
พิโก (pico)	p	10 ⁻¹²	0.000 000 000 001																																										

ความไม่แน่นอนในการวัด	เลขนัยสำคัญ	การบันทึกผลการคำนวณ
	<ol style="list-style-type: none"> ตัวเลข 1 - 9 นับเป็นเลขนัยสำคัญทุกตัว ✓ ตัวเลข 0 ที่อยู่หน้า ตัวเลขอื่นไม่นับเป็นเลขนัยสำคัญ ✗ ตัวเลข 0 ที่อยู่ระหว่าง ตัวเลขอื่นนับเป็นเลขนัยสำคัญทุกตัว ✓ ตัวเลข 0 ที่หลัง ตัวเลขอื่น และ ที่เป็นเลขทศนิยม นับเป็นเลขนัยสำคัญทุกตัว ✓ ตัวเลข 0 ที่หลัง ตัวเลขอื่น และ ที่เป็นเลขจำนวนเต็ม อาจจะไม่หรือไม่นับ ขึ้นกับความละเอียดของเครื่องมือ ค่าตัว หรือ เลขที่อยู่ในสูตร ไม่นับเป็นเลขนัยสำคัญ ✗ <p>π, e</p>	<ol style="list-style-type: none"> การ + - บันทึกค่าตามตาม ตัวเลขทศนิยมน้อยที่สุด การ × ÷ บันทึกค่าตามตาม จำนวนตัวเลขนัยสำคัญที่น้อยที่สุด

ความคลาดเคลื่อนเชิงสถิติ																							
<ol style="list-style-type: none"> ให้ตัดค่าที่ สูงมาก หรือ ต่ำมาก เมื่อเทียบกับค่าอื่นๆ และไม่ต้องนำมาคำนวณ ระบุความคลาดเคลื่อน โดยรายงานให้มีจำนวนเลขนัยสำคัญ 1 ตัว ค่าที่วัดได้ กับ ค่าความคลาดเคลื่อนต้องมี จำนวนความละเอียดของหลักทศนิยมที่สอดคล้องกัน <p>$\bar{x} \pm \Delta \bar{x}$</p> $\bar{x} = \frac{x_1 + x_2 + x_3 + \dots + x_N}{N}$ $\Delta \bar{x} = \frac{x_{\max} - x_{\min}}{2}$	<table border="1"> <thead> <tr> <th>ผลลัพธ์</th> <th>การบวก +</th> <th>การลบ -</th> </tr> </thead> <tr> <td>C ± ΔC</td> <td>(A ± ΔA) + (B ± ΔB)</td> <td>(A ± ΔA) - (B ± ΔB)</td> </tr> <tr> <td>C ± ΔC</td> <td>(A + B) ± (ΔA + ΔB)</td> <td>(A - B) ± (ΔA + ΔB)</td> </tr> </table> <p>* ส่วนของความคลาดเคลื่อนนำมาบวกกันเสมอไม่ว่าจะบวกหรือลบ</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>ผลลัพธ์</th> <th>การคูณ ×</th> <th>หาร ÷</th> </tr> </thead> <tr> <td>C ± ΔC</td> <td>(A ± ΔA) × (B ± ΔB)</td> <td>(A ± ΔA) ÷ (B ± ΔB)</td> </tr> <tr> <td>C ± %ΔC</td> <td>(A × B) ± (%ΔA + %ΔB)</td> <td>(A ÷ B) ± (%ΔA + %ΔB)</td> </tr> <tr> <td>C ± ΔC</td> <td>(A × B) ± (ΔA/A + ΔB/B)C</td> <td>(A ÷ B) ± (ΔA/A + ΔB/B)C</td> </tr> </table> <p>* ความคลาดเคลื่อนจะเป็นเปอร์เซ็นต์ที่เกิดจาก ผลรวมของเปอร์เซ็นต์ความคลาดเคลื่อน</p> <p>** เปอร์เซ็นต์ความคลาดเคลื่อน คำนวณได้จากสมการ $\% \Delta A = \frac{\Delta A}{A} \times 100$</p>	ผลลัพธ์	การบวก +	การลบ -	C ± ΔC	(A ± ΔA) + (B ± ΔB)	(A ± ΔA) - (B ± ΔB)	C ± ΔC	(A + B) ± (ΔA + ΔB)	(A - B) ± (ΔA + ΔB)	ผลลัพธ์	การคูณ ×	หาร ÷	C ± ΔC	(A ± ΔA) × (B ± ΔB)	(A ± ΔA) ÷ (B ± ΔB)	C ± %ΔC	(A × B) ± (%ΔA + %ΔB)	(A ÷ B) ± (%ΔA + %ΔB)	C ± ΔC	(A × B) ± (ΔA/A + ΔB/B)C	(A ÷ B) ± (ΔA/A + ΔB/B)C	
ผลลัพธ์	การบวก +	การลบ -																					
C ± ΔC	(A ± ΔA) + (B ± ΔB)	(A ± ΔA) - (B ± ΔB)																					
C ± ΔC	(A + B) ± (ΔA + ΔB)	(A - B) ± (ΔA + ΔB)																					
ผลลัพธ์	การคูณ ×	หาร ÷																					
C ± ΔC	(A ± ΔA) × (B ± ΔB)	(A ± ΔA) ÷ (B ± ΔB)																					
C ± %ΔC	(A × B) ± (%ΔA + %ΔB)	(A ÷ B) ± (%ΔA + %ΔB)																					
C ± ΔC	(A × B) ± (ΔA/A + ΔB/B)C	(A ÷ B) ± (ΔA/A + ΔB/B)C																					



Blueprint บทที่ 2 การเคลื่อนที่แนวตรง

พื้นฐานการเคลื่อนที่แนวตรง			สมการการเคลื่อนที่แบบ <u>a คงที่</u>																														
<p>ตัวแปรที่สำคัญ</p> <table border="1"> <tr> <td>การกระจัด (s)</td> <td>ความเร็วต้น (u)</td> <td>ความเร็วปลาย (v)</td> <td>ความเร่ง (a)</td> <td>เวลา (t)</td> </tr> <tr> <td>m</td> <td>m/s</td> <td>m/s</td> <td>m/s²</td> <td>s</td> </tr> </table> <p>อัตราเร็วคงที่ (v) อัตราเร็วเฉลี่ย (v_{av}) ความเร็วเฉลี่ย (v̄)</p> <p>$v = \frac{s}{t}$ หรือ $s = vt$ $v_{av} = \frac{s_{ทั้งหมด}}{t_{ทั้งหมด}}$ $\bar{v} = \frac{v_{ต้น}}{t}$ หรือ $\bar{s} = \bar{v}t$</p> <p>ความเร่ง (a) ความเร็วสัมพัทธ์</p> <p>$\bar{a} = \frac{\Delta \bar{v}}{t} = \frac{\bar{v} - \bar{u}}{t}$ $\frac{m/s}{s} = \frac{m}{s^2}$ $\bar{v}_{สัมพัทธ์} = \bar{v}_{วัตถุ} - \bar{v}_{ผู้สังเกต}$</p>			การกระจัด (s)	ความเร็วต้น (u)	ความเร็วปลาย (v)	ความเร่ง (a)	เวลา (t)	m	m/s	m/s	m/s ²	s	<p>สูตร</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>สูตร</th> <th>ตัวแปรที่เกี่ยวข้อง</th> <th>ตัวแปรที่ไม่มี</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>#1 $\bar{v} = \bar{u} + a t$</td> <td>x u v a t</td> <td>s</td> </tr> <tr> <td>#2 $\bar{v} ^2 = \bar{u} ^2 + 2a \cdot \bar{s}$</td> <td>s u v a *</td> <td>t</td> </tr> <tr> <td>#3 $\bar{s} = \bar{u}t + \frac{1}{2}at^2$</td> <td>s u x a t</td> <td>v</td> </tr> <tr> <td>#4 $\bar{s} = \bar{v}t - \frac{1}{2}at^2$</td> <td>s x v a t</td> <td>u</td> </tr> <tr> <td>#5 $\bar{s} = \left(\frac{\bar{u} + \bar{v}}{2}\right)t$</td> <td>s u v x t</td> <td>a</td> </tr> </tbody> </table>			สูตร	ตัวแปรที่เกี่ยวข้อง	ตัวแปรที่ไม่มี	#1 $\bar{v} = \bar{u} + a t$	x u v a t	s	#2 $ \bar{v} ^2 = \bar{u} ^2 + 2a \cdot \bar{s}$	s u v a *	t	#3 $\bar{s} = \bar{u}t + \frac{1}{2}at^2$	s u x a t	v	#4 $\bar{s} = \bar{v}t - \frac{1}{2}at^2$	s x v a t	u	#5 $\bar{s} = \left(\frac{\bar{u} + \bar{v}}{2}\right)t$	s u v x t	a
การกระจัด (s)	ความเร็วต้น (u)	ความเร็วปลาย (v)	ความเร่ง (a)	เวลา (t)																													
m	m/s	m/s	m/s ²	s																													
สูตร	ตัวแปรที่เกี่ยวข้อง	ตัวแปรที่ไม่มี																															
#1 $\bar{v} = \bar{u} + a t$	x u v a t	s																															
#2 $ \bar{v} ^2 = \bar{u} ^2 + 2a \cdot \bar{s}$	s u v a *	t																															
#3 $\bar{s} = \bar{u}t + \frac{1}{2}at^2$	s u x a t	v																															
#4 $\bar{s} = \bar{v}t - \frac{1}{2}at^2$	s x v a t	u																															
#5 $\bar{s} = \left(\frac{\bar{u} + \bar{v}}{2}\right)t$	s u v x t	a																															

การตกแบบเสรี

ภาพเหตุการณ์จริง ภาพเสมือนเหตุการณ์

- ตกแบบเสรี การเคลื่อนที่ของวัตถุจะมีความเร็ว $\bar{a} = \bar{g}$
- หากวัตถุเคลื่อนที่โดยมีความเร็วของตัวเอง $\bar{a} = \bar{a}_{วัตถุ}$
- จุดสูงสุดในการโยนวัตถุจะมี $\bar{v} = 0$
- ที่ระดับเดียวกันวัตถุจะมีขนาดความเร็วเท่ากันแต่ทิศตรงข้าม
- เวลาขาลง = เวลาขาลง

กราฟการเคลื่อนที่แนวตรง *

รูปแบบ	กราฟ s - t	กราฟ v - t	กราฟ a - t
ความเร็วคงที่			
ความเร็วเพิ่มขึ้น ความเร่งคงที่			
ความเร็วลดลง ความหน่วงคงที่			
ความชัน (Slope)	Slope ตัวแปร คือ $\frac{\Delta s}{\Delta t}$ ความเร็ว v	Slope ตัวแปร คือ $\frac{\Delta v}{\Delta t}$ ความเร็ว a	Slope ตัวแปร คือ $\frac{\Delta a}{\Delta t}$ ไม่มีนิยาม
พื้นที่ใต้กราฟ (Area)	Area ตัวแปร คือ s x t ไม่มีนิยาม	Area ตัวแปร คือ v x t การกระจัด s	Area ตัวแปร คือ a x t การเปลี่ยนแปลงความเร็ว Δv

เทคนิคการแทนเครื่องหมาย

แนะนำให้ทิศตาม v เป็นเครื่องหมาย +
 ทิศตรงข้าม v เป็นเครื่องหมาย -

<p>โมเมนตัมหรือวัตถุคง</p>	<p>โยนขึ้นแล้ววัตถุจะขึ้น</p>
<p>โยนขึ้นแล้ววัตถุจะลง</p>	<p>โยนขึ้นแล้ววัตถุจะลงแล้ว</p>



Blueprint บทที่ 3 แรงและกฎการเคลื่อนที่

รวมเวกเตอร์มุมฉาก	รวมเวกเตอร์มุมใดๆ	การแตกเวกเตอร์
$ \vec{R} ^2 = \vec{A} ^2 + \vec{B} ^2$	$ \vec{R} ^2 = \vec{A} ^2 + \vec{B} ^2 + 2 \vec{A} \vec{B} \cos\theta$	<p>(เทคนิคแตกแรง: ไกลมุมใช้ cos ไกลมุมใช้ sin)</p>
มวล (m)	แรง (\vec{F})	น้ำหนัก (\vec{W})
<p>ปริมาณที่มีผลต่อ การต้านสภาพการเคลื่อนที่ของวัตถุ หรือเรียกว่า ความเฉื่อย</p>	<p>ปริมาณที่มีผลต่อการเคลื่อนที่ของวัตถุ</p>	<p>แรงที่โลกดึงดูดวัตถุ หรือ แรงโน้มถ่วง</p> $\vec{W} = m\vec{g}$
แรงแนวฉาก (\vec{N})	แรงตึงเชือก (\vec{T})	แรงสปริง (\vec{F}_s)
<p>เป็นแรงกระทำระหว่างผิววัตถุสองก้อนที่สัมผัสกันมีทิศตั้งฉากกับแนวผิวสัมผัส</p>	<p>แรงที่เชือกดึงวัตถุ "มีทิศพุ่งออกจากวัตถุ"</p>	<p>แรงที่สปริงพยายามต้านกับแรงที่กระทำต่อสปริง มีขนาดขึ้นกับความยาวของสปริงที่เปลี่ยนไป</p> $\vec{F}_s = -k\vec{x}$
แรงเสียดทาน (f)		
<p>หยุดนิ่ง ไม่เคลื่อนที่ (static) μ_s เคลื่อนที่ (kinetic) μ_k</p>	<p>วัตถุหยุดนิ่ง หรือ กำลังจะเคลื่อนที่</p> $f_s \leq \mu_s N$ <p>$f_{s \max}$ คือ แรงเสียดทานสถิตสูงสุด</p>	<p>วัตถุเคลื่อนที่</p> $f_k = \mu_k N$
กฎการเคลื่อนที่ของนิวตัน (Newton's Law of Motion)		
กฎข้อที่ 1 : กฎของความเฉื่อย	กฎข้อที่ 2 : กฎของแรง	กฎข้อที่ 3 กฎของแรงคู่ปฏิกริยา
<p>ใน "กรอบอ้างอิงเฉื่อย" (คือ กรอบการสังเกตของผู้สังเกต ที่ไม่มีความเร่ง) ถ้าไม่มีแรงกระทำต่อวัตถุ ($F=0$) วัตถุจะยังคงรักษาสภาพการเคลื่อนที่ที่วัตถุนั้น อยู่ ($v = 0$) หรือ เคลื่อนที่ด้วยความเร็วคงตัว (v คงที่)</p>	<p>ความเร่งของวัตถุ (a) แปรผันตรงกับแรงลัพธ์ที่กระทำต่อวัตถุนั้น ($\propto F$) และ แปรผกผันกับมวลของวัตถุ ($\propto \frac{1}{m}$)</p> $\Sigma \vec{F} = m\vec{a}$	<p>เมื่อมีแรงกระทำระหว่างวัตถุสองก้อน แรงที่กระทำต่อกัน จะมีขนาดเท่ากันและมีทิศตรงข้ามกัน ซึ่งเกิดขึ้นพร้อมกันเสมอ โดยที่แรงทั้งสอง "มีขนาดเท่ากัน" "ทิศตรงข้ามกัน" "เกิดบนวัตถุคนละก้อน"</p>
แรงโน้มถ่วง	สนามโน้มถ่วง (ค่า g)	ดาวเทียม
$\vec{F} = \frac{GMm}{R^2}$	<p>จุดนิวตัน</p> $g = \frac{GM}{R^2}$	$\vec{F} = \frac{GMm}{(R+r)^2}$ $\vec{g} = \frac{GM}{(R+r)^2}$

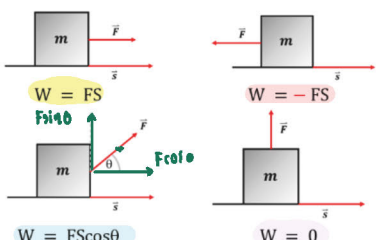
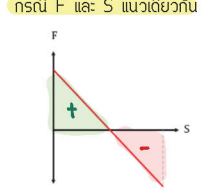
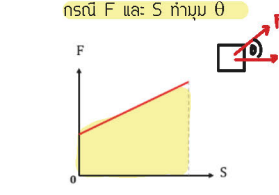
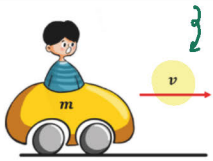
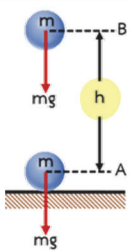
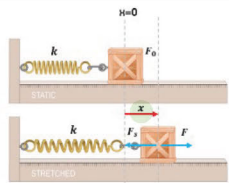
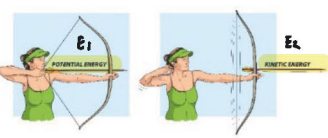
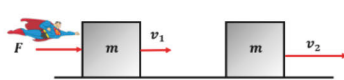
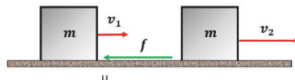
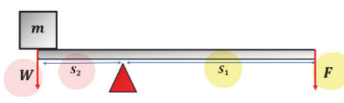
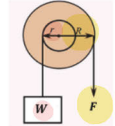
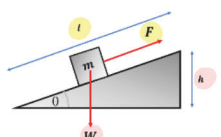
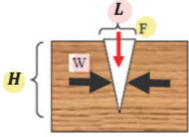
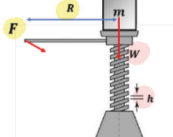


Blueprint บทที่ 4 สมดุล

จุดศูนย์กลางพื้นที่ 2D (Center of Area)	จุดศูนย์กลางปริมาตร 3D Center of Volume (CV)	จุดศูนย์กลางมวล Center of Mass (CM)	จุดศูนย์กลางน้ำหนัก Center of Gravity (CG)
สมดุลต่อการเลื่อนที่	สมดุลต่อการหมุน	สมดุลสมบูรณ์	
		การที่วัตถุที่มีสมดุลทั้ง สมดุลต่อการเลื่อนตำแหน่ง $\sum \vec{F} = 0$ สมดุลต่อการหมุน $\sum M = 0$	
$\sum \vec{F} = 0$ (แรงขึ้น = แรงลง, แรงซ้าย = แรงขวา)	$\sum M = 0$ (โมเมนต์ตาม = โมเมนต์ต้าน)		
โมเมนต์ทวนเข็มนาฬิกา	โมเมนต์ตามเข็มนาฬิกา	โมเมนต์ จากแรงที่ผ่านจุดหมุน	
$M_{ทวน} = F \times l$	$M_{ตาม} = F \times l$	$M = 0$	
ทฤษฎีของลาไม	เทคนิคการเลือกจุดหมุน (กรณีวัตถุไม่มีความเร่ง)	โมเมนต์ของแรงคู่ควบ	
$\frac{F_1}{\sin \alpha} = \frac{F_2}{\sin \beta} = \frac{F_3}{\sin \gamma}$	1. จุดที่มีจำนวนแรงหลายแรงผ่าน 2. จุดที่มีแรงไม่ทราบค่าผ่าน	$M_c = F \times l$	
สมดุลเสถียร	สมดุลไม่เสถียร	สมดุลสะเทิน	
คือ สภาวะสมดุลของวัตถุ ซึ่งมีลักษณะวัตถุ “สามารถกลับสภาพสมดุลที่ตำแหน่งเดิมได้” โดยเมื่อแรงกระทำกับวัตถุ จุดศูนย์กลางมวลจะอยู่ต่ำกว่าระดับเดิม (CG สูงขึ้น) แต่เมื่อเอาแรงออก วัตถุจะกลับสภาพเดิม	คือ สภาวะสมดุลของวัตถุที่มีลักษณะที่ “ไม่สามารถกลับสู่สภาพเดิมได้” โดยเมื่อแรงกระทำกับวัตถุ จุดศูนย์กลางมวลจะอยู่ต่ำกว่าระดับเดิม (CG ต่ำลง) และทำให้วัตถุล้มลง	คือ สภาวะสมดุลของวัตถุ ซึ่งมีลักษณะวัตถุ “สามารถยวบยาคงสภาพสมดุลอย่างเดิมได้” โดยเมื่อแรงกระทำกับวัตถุ จุดศูนย์กลางมวลจะยังคงอยู่ระดับเดิม (CG ระดับเดิม)	



Blueprint บทที่ 5 งานและพลังงาน

<p>งาน (W)</p>  <p>$W = FS$ $W = -FS$ $W = FS \cos \theta$ $W = 0$</p>		<p>งานจากกราฟ F-S</p> <p>กรณี F และ S แนวเดียวกัน</p>  <p>กรณี F และ S ทำมุม θ</p>  <p>$W =$ พื้นที่ใต้กราฟ F-S สหรั</p> <p>$W =$ พื้นที่ใต้กราฟ F-S สหรั $\times \cos \theta$</p>		<p>กำลัง (Power)</p> <p>$P = \frac{W}{t} = FV$</p>
<p>พลังงานจลน์ (E_k)</p>  <p>$E_k = \frac{1}{2}mv^2$</p>	<p>พลังงานศักย์โน้มถ่วง (E_p)</p>  <p>$E_p = mgh$</p>	<p>พลังงานศักย์ยืดหยุ่น (E_{ps})</p>  <p>$E_{ps} = \frac{1}{2}kx^2$</p>		
<p>กฎอนุรักษ์พลังงาน ♥</p>				
<p>ไม่มีงานภายนอก $W = 0$</p>  <p>$E_1 = E_2$</p>	<p>งานภายนอก แบบเสริม $W+$</p> <p>$E_1 < E_2$</p>  <p>$E_2 = E_1 + W_{1 \rightarrow 2}$</p>	<p>งานภายนอก แบบต้าน $W-$</p> <p>$E_1 > E_2$</p>  <p>$E_2 = E_1 - W_{1 \rightarrow 2}$</p>		
<p>เครื่องกล</p>				
<p>ประสิทธิภาพ</p> <p>$\% \text{Eff} = \frac{W_{\text{out}}}{W_{\text{in}}} \times 100$</p>	<p>การได้เปรียบเชิงกล</p> <p>$M.A. = \frac{F_{\text{out}}}{F_{\text{in}}}$</p> <p>$M.A. = \frac{S_{\text{in}}}{S_{\text{out}}}$</p>	<p>คาน</p>  <p>Work Input = Work Output $F \cdot S_1 = W \cdot S_2$</p>	<p>ล้อและเฟลา</p>  <p>Work Input = Work Output $F \cdot 2\pi R = W \cdot 2\pi r$ $F \cdot R = W \cdot r$</p>	
<p>พื้นเอียง</p>  <p>Work Input = Work Output $F \cdot l = W \cdot h$</p>		<p>ลิ้ม</p>  <p>Work Input = Work Output $F \cdot H = W \cdot L$</p>		
		<p>สปริงหรือแม่แรง</p>  <p>Work Input = Work Output $F \cdot 2\pi R = W \cdot h$ (แรง \times ระยะทาง 1 รอบ) = (นน. \times ความสูง 1 ลิ้ม)</p>		



Blueprint บทที่ 6 โมเมนตัมและการชน

โมเมนตัม (\vec{p})	แรงดล (\vec{F})	การดล (\vec{I})
<p>$\vec{p} = m\vec{v}$</p>	<p>$\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt} = \frac{\Delta\vec{p}}{\Delta t}$</p>	<p>$\vec{I} = \Delta\vec{p}$ $\vec{F}t = m(\vec{v} - \vec{u})$ <i>Vector ระบุทิศทาง</i></p>
ชนแบบไม่ยืดหยุ่น	ชนแบบไม่ยืดหยุ่นสมบูรณ์	ชนแบบยืดหยุ่น
<p>$E_{k \text{ ก่อน}} > E_{k \text{ หลัง}}$</p>	<p>$E_{k \text{ ก่อน}} > E_{k \text{ หลัง}}$ <i>กัมมันต์</i></p>	<p>$E_{k \text{ ก่อน}} = E_{k \text{ หลัง}}$</p>
การชน 1 มิติ		
<p>$\Sigma \vec{p}_{\text{ก่อน}} = \Sigma \vec{p}_{\text{หลัง}}$ $\vec{p}_1 + \vec{p}_2 = \vec{p}'_1 + \vec{p}'_2$ $m\vec{u}_1 + m\vec{u}_2 = m\vec{v}_1 + m\vec{v}_2$</p> <p><i>1 มิติ ใช้เวกเตอร์</i> $\vec{u}_1 + \vec{v}_1 = \vec{u}_2 + \vec{v}_2$</p>		
การชน 2 มิติ		
	<p>แกน x</p> <p>$\Sigma \vec{p}_{x \text{ ก่อน}} = \Sigma \vec{p}_{x \text{ หลัง}}$ $m_1 u_1 = m_1 v_1 \cos \theta_1 + m_2 v_2 \cos \theta_2$</p> <p>แกน y</p> <p>$\Sigma \vec{p}_{y \text{ ก่อน}} = \Sigma \vec{p}_{y \text{ หลัง}}$ $0 = m_1 v_1 \sin \theta_1 - m_2 v_2 \sin \theta_2$ $m_1 v_1 \sin \theta_1 = m_2 v_2 \sin \theta_2$</p> <p>ถ้าเป็นการชนแบบ 2 มิติ ยืดหยุ่น มวลเท่า $\theta_1 + \theta_2 = 90^\circ$</p>	



Blueprint บทที่ 7 การเคลื่อนที่แนวโค้ง

การเคลื่อนที่แบบโพรเจกไทล์

รูปแบบการเคลื่อนที่	สมการหลัก	สมการเพิ่มเติม														
<p>จุดสูงสุด $\vec{v}_y = 0, \vec{v}_x = \vec{u}_x$ V ที่จุดใดๆ $\vec{v} = \sqrt{\vec{v}_x^2 + \vec{v}_y^2}$</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>แกน X</th> <th>แกน Y</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>$\vec{u}_x = \vec{u} \cos \theta$</td> <td>$\vec{u}_y = \vec{u} \sin \theta$</td> </tr> <tr> <td>$\vec{s}_x = \vec{u}_x t$</td> <td>$\vec{v}_y = \vec{u}_y + \vec{a}_y t$</td> </tr> <tr> <td>$a_x = 0$ V ใดก็ได้</td> <td>$\vec{v}_y ^2 = \vec{u}_y ^2 + 2\vec{a}_y \cdot \vec{s}_y$</td> </tr> <tr> <td></td> <td>$\vec{s}_y = \vec{u}_y t + \frac{1}{2} \vec{a}_y t^2$</td> </tr> <tr> <td></td> <td>$\vec{s}_y = \vec{v}_y t - \frac{1}{2} \vec{a}_y t^2$</td> </tr> <tr> <td></td> <td>$\vec{s}_y = \left(\frac{\vec{u}_y + \vec{v}_y}{2}\right) t$</td> </tr> </tbody> </table> <p>t เชื่อมระหว่าง แกน X และ Y</p>	แกน X	แกน Y	$\vec{u}_x = \vec{u} \cos \theta$	$\vec{u}_y = \vec{u} \sin \theta$	$\vec{s}_x = \vec{u}_x t$	$\vec{v}_y = \vec{u}_y + \vec{a}_y t$	$a_x = 0$ V ใดก็ได้	$ \vec{v}_y ^2 = \vec{u}_y ^2 + 2\vec{a}_y \cdot \vec{s}_y$		$\vec{s}_y = \vec{u}_y t + \frac{1}{2} \vec{a}_y t^2$		$\vec{s}_y = \vec{v}_y t - \frac{1}{2} \vec{a}_y t^2$		$\vec{s}_y = \left(\frac{\vec{u}_y + \vec{v}_y}{2}\right) t$	<p>สำหรับกรณีพื้นผิวราบ</p> <p>เวลาขาขึ้น $t = \frac{u_y}{g}$</p> <p>เวลาพื้นผิวราบ $t = \frac{2u_y}{g}$</p> <p>S_x max ไกลสุดที่มุม $\theta = 45^\circ$</p> <p>S_x max เท่ากันเมื่อ $\theta_1 + \theta_2 = 90^\circ$</p> <p>$S_x \text{ max} = \frac{u^2 \sin 2\theta}{g}$</p> <p>$\frac{S_y \text{ max}}{S_x \text{ max}} = \frac{\tan \theta}{4}$</p>
แกน X	แกน Y															
$\vec{u}_x = \vec{u} \cos \theta$	$\vec{u}_y = \vec{u} \sin \theta$															
$\vec{s}_x = \vec{u}_x t$	$\vec{v}_y = \vec{u}_y + \vec{a}_y t$															
$a_x = 0$ V ใดก็ได้	$ \vec{v}_y ^2 = \vec{u}_y ^2 + 2\vec{a}_y \cdot \vec{s}_y$															
	$\vec{s}_y = \vec{u}_y t + \frac{1}{2} \vec{a}_y t^2$															
	$\vec{s}_y = \vec{v}_y t - \frac{1}{2} \vec{a}_y t^2$															
	$\vec{s}_y = \left(\frac{\vec{u}_y + \vec{v}_y}{2}\right) t$															

การเคลื่อนที่แบบวงกลม

รูปแบบการเคลื่อนที่	คาบเวลา (T) และ ความถี่ (f)	อัตราเร็วเชิงเส้น (v) และ อัตราเร็วเชิงมุม (ω)	ความเร่งสู่ศูนย์กลาง (a_c) และ แรงสู่ศูนย์กลาง (F_c)
<p>↑ ความเร็วเชิงเส้นที่ใดจุดใด</p>	$T = \frac{1}{f}$ หรือ $f = \frac{1}{T}$ T : 1 รอบ / ระยะเวลาเท่าไร f : 1 วัฏจักร / ระยะเวลา 1 วินาที	$v = \omega R$ $\omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f$	$a_c = \frac{v^2}{R} = \omega^2 R$ $F_c = ma_c = \frac{mv^2}{R} = m\omega^2 R$

วงกลมแนวราบบนโต๊ะระดับ ไม่มีแรงเสียดทาน	มอเตอร์ไซด์ไต่ถัง	วงกลมแบบกรวยคว่ำ								
<p>$F_c = ma_c$ $F_c = \frac{mv^2}{R} = m\omega^2 R$ $T = \frac{mv^2}{R} = m\omega^2 R$ $W = \frac{mv^2}{R} = m\omega^2 R$</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>แนวตั้ง</th> <th>แนวราบ</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>$\Sigma F = 0$ $\uparrow = \downarrow$ $f = mg$ $\mu N = mg$</td> <td>$F_c = \frac{mv^2}{R}$ $N = \frac{mv^2}{R}$</td> </tr> </tbody> </table> <p>$\mu = \frac{Rg}{v^2}$</p>	แนวตั้ง	แนวราบ	$\Sigma F = 0$ $\uparrow = \downarrow$ $f = mg$ $\mu N = mg$	$F_c = \frac{mv^2}{R}$ $N = \frac{mv^2}{R}$	<table border="1"> <thead> <tr> <th>แนวตั้ง</th> <th>แนวราบ</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>$\Sigma F = 0$ $\uparrow = \downarrow$ $T \cos \theta = mg$</td> <td>$F_c = \frac{mv^2}{R}$ $T \sin \theta = \frac{mv^2}{R}$</td> </tr> </tbody> </table> <p>$\tan \theta = \frac{v^2}{Rg}$</p>	แนวตั้ง	แนวราบ	$\Sigma F = 0$ $\uparrow = \downarrow$ $T \cos \theta = mg$	$F_c = \frac{mv^2}{R}$ $T \sin \theta = \frac{mv^2}{R}$
แนวตั้ง	แนวราบ									
$\Sigma F = 0$ $\uparrow = \downarrow$ $f = mg$ $\mu N = mg$	$F_c = \frac{mv^2}{R}$ $N = \frac{mv^2}{R}$									
แนวตั้ง	แนวราบ									
$\Sigma F = 0$ $\uparrow = \downarrow$ $T \cos \theta = mg$	$F_c = \frac{mv^2}{R}$ $T \sin \theta = \frac{mv^2}{R}$									

รถวิ่งบนถนนโค้ง	การหาความเร็วในวงโคจร	คาบเวลาในการโคจร				
<table border="1"> <thead> <tr> <th>แนวตั้ง</th> <th>แนวราบ</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>$\Sigma F = 0$ $\uparrow = \downarrow$ $N = mg$</td> <td>$F_c = \frac{mv^2}{R}$ $f = \frac{mv^2}{R}$ $\mu N = \frac{mv^2}{R}$ $\mu mg = \frac{mv^2}{R}$</td> </tr> </tbody> </table> <p>$\mu = \frac{v^2}{Rg}$ * Sum</p>	แนวตั้ง	แนวราบ	$\Sigma F = 0$ $\uparrow = \downarrow$ $N = mg$	$F_c = \frac{mv^2}{R}$ $f = \frac{mv^2}{R}$ $\mu N = \frac{mv^2}{R}$ $\mu mg = \frac{mv^2}{R}$	<p>$F_c = \frac{mv^2}{R}$ $\frac{GMm}{R^2} = \frac{mv^2}{R}$ $v^2 = \frac{GM}{R}$ $v = \sqrt{\frac{GM}{R}}$</p>	<p>$F_c = m\omega^2 R$ $\frac{GMm}{R^2} = m\omega^2 R$ $\omega^2 = \frac{GM}{R^3}$ $\left(\frac{2\pi}{T}\right)^2 = \frac{GM}{R^3}$ $T^2 \propto R^3$ * Sum</p>
แนวตั้ง	แนวราบ					
$\Sigma F = 0$ $\uparrow = \downarrow$ $N = mg$	$F_c = \frac{mv^2}{R}$ $f = \frac{mv^2}{R}$ $\mu N = \frac{mv^2}{R}$ $\mu mg = \frac{mv^2}{R}$					



Blueprint บทที่ 8 การเคลื่อนที่ฮาร์มอนิกอย่างง่าย (SHM)

กราฟ sine		กราฟ cosine			
$x(\theta) = A \sin(\theta)$ $x(t) = A \sin(\omega t)$		$x(\theta) = A \cos(\theta)$ $x(t) = A \cos(\omega t)$			
$\theta = \omega t$ $s, v \uparrow$		$\theta = \omega t$			
การกระจัด x		ความเร็ว v		ความเร่ง a	
$x(t) = A \sin(\omega t + \phi)$		$v(t) = \omega A \cos(\omega t + \phi)$		$a(t) = -\omega^2 A \sin(\omega t + \phi)$	
ความเร็ว v			ความเร่ง a		
$v(x) = \omega \sqrt{A^2 - x^2}$			$a(x) = -\omega^2 x$		
$v_m = \omega A$ $(v = v_m \text{ เมื่อ } x = 0)$			$a_m = -\omega^2 A$ $(a = a_m \text{ เมื่อ } x = A)$		
รูปแบบ	วัตถุติดสปริง	การแกว่งแบบลูกตุ้มนาฬิกา	การแกว่งแบบกรวยคว่ำ		
ภาพแสดง การเคลื่อนที่					
ความเร็วเชิงมุม (ω) ω	$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$	$\omega = \sqrt{\frac{g}{l}}$	$\omega = \sqrt{\frac{g}{l \cos \theta}}$		
คาบเวลา (T) T	$T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$	$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$	$T = 2\pi \sqrt{\frac{l \cos \theta}{g}}$		
ความถี่ (f) f	$f = \frac{1}{T}$ $f = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}}$	$f = \frac{1}{T}$ $f = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{g}{l}}$	$f = \frac{1}{T}$ $f = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{g}{l \cos \theta}}$		



Blueprint บทที่ 9 คลื่น

<p>แนวตาม ตัวกลาง</p> <p>อาศัยตัวกลาง (คลื่นกล)</p>	<p>แนวตาม ทิศทางการสั่น</p> <p>คลื่นตามขวาง</p>	<p>แนวตาม ช่วงเวลาที่รับทวน</p> <p>คลื่นดล (เกิดครีวเดียว)</p>			
<p>ไม่อาศัยตัวกลาง (คลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า)</p>	<p>คลื่นตามยาว</p>	<p>คลื่นต่อเนื่อง (เกิดหลายครีว)</p>			
<p>ความเร็วคลื่น ความถี่ คาบเวลา</p> <p>$v = f\lambda$</p> <p>$f = \frac{1}{T}$ หรือ $T = \frac{1}{f}$</p>	<p>การแทรกสอดแบบเสริม</p>	<p>การแทรกสอดแบบหักล้าง</p>			
<p>การสะท้อน</p> <p>มุมตกกระทบ = มุมสะท้อน $\theta_1 = \theta_2$</p>	<p>การสะท้อนในเส้นเชือก</p> <p>เส้น -> เส้นเชือก เส้น -> เส้นเชือก</p>	<p>การหักเห</p> <p>f คงที่ $v \uparrow \theta \uparrow \lambda \uparrow$ $v \downarrow \theta \downarrow \lambda \downarrow$</p> <p>$\frac{\sin \theta_1}{\sin \theta_2} = \frac{v_1}{v_2} = \frac{\lambda_1}{\lambda_2}$</p>	<p>การเลี้ยวเบน</p> <p>เลี้ยวเบนดี $d \leq \lambda$</p> <p>เลี้ยวเบนไม่ดี $d > \lambda$</p>		
<p>การแทรกสอด</p> <table border="1" data-bbox="462 1673 803 1961"> <tr> <td>แนวantinodes (A) (Antinode) เงา</td> <td> <p>แหล่งกำเนิดสองตัว</p> <p>$S_1P - S_2P = n\lambda$</p> <p>เมื่อ $n = 0, 1, 2, 3, \dots$</p> </td> </tr> <tr> <td>แนวnodes (N) (Node) เงา</td> <td> <p>$S_1P - S_2P = \left(n - \frac{1}{2}\right)\lambda$</p> <p>เมื่อ $n = 1, 2, 3, \dots$</p> </td> </tr> </table>	แนวantinodes (A) (Antinode) เงา	<p>แหล่งกำเนิดสองตัว</p> <p>$S_1P - S_2P = n\lambda$</p> <p>เมื่อ $n = 0, 1, 2, 3, \dots$</p>	แนวnodes (N) (Node) เงา	<p>$S_1P - S_2P = \left(n - \frac{1}{2}\right)\lambda$</p> <p>เมื่อ $n = 1, 2, 3, \dots$</p>	<p>คลื่นนิ่งของเชือก</p> <p>ฮาร์โมนิกที่ 1 : $L = \frac{\lambda}{2}$</p> <p>ฮาร์โมนิกที่ 2 : $L = \lambda$</p> <p>ฮาร์โมนิกที่ 3 : $L = \frac{3\lambda}{2}$</p> <p>ฮาร์โมนิกที่ 4 : $L = 2\lambda$</p>
แนวantinodes (A) (Antinode) เงา	<p>แหล่งกำเนิดสองตัว</p> <p>$S_1P - S_2P = n\lambda$</p> <p>เมื่อ $n = 0, 1, 2, 3, \dots$</p>				
แนวnodes (N) (Node) เงา	<p>$S_1P - S_2P = \left(n - \frac{1}{2}\right)\lambda$</p> <p>เมื่อ $n = 1, 2, 3, \dots$</p>				

: 2 loop , 1 λ

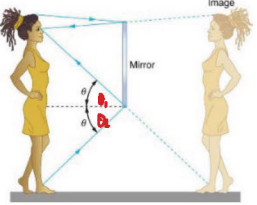
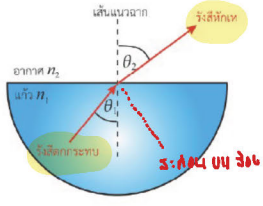
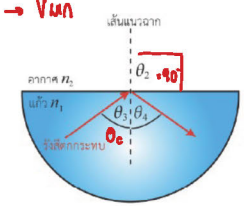
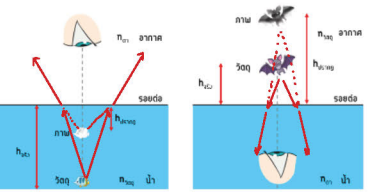
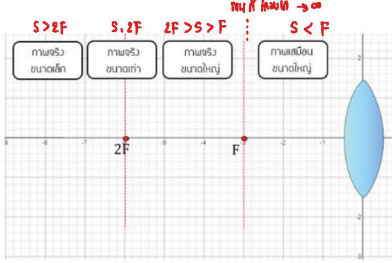
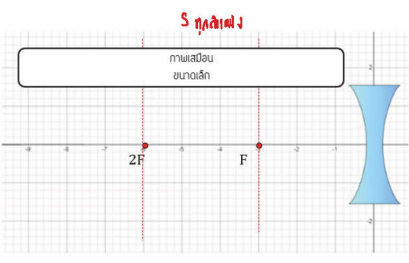

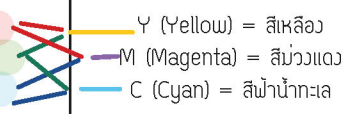
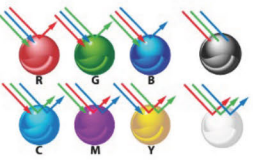


Blueprint บทที่ 10 แสงเชิงคลื่น

แนวปฏิบัพ : แถบสว่าง A		แนวบัพ : แถบมืด N		
ชนิด	สลิตเดี่ยว	สลิตคู่	เกรตติง	
แผ่นสลิต				
ปรากฏการณ์				
แนวปฏิบัพ แถบสว่าง (Antinode : A)	ไม่มีสูตรอย่างง่าย	$d \sin \theta = n \lambda$ เมื่อ $n = 0, 1, 2, 3, \dots$	$d \sin \theta = \frac{1}{N} \sin \theta = n \lambda$ เมื่อ $n = 0, 1, 2, 3, \dots$	
แนวบัพ แถบมืด (Node : N)	$d \sin \theta = n \lambda$ เมื่อ $n = 1, 2, 3, \dots$ <i>$\theta \approx \lambda$ $L \gg \lambda$</i>	$d \sin \theta = \left(n - \frac{1}{2}\right) \lambda$ เมื่อ $n = 0, 1, 2, 3, \dots$	$d \sin \theta = \frac{1}{N} \sin \theta = \left(n - \frac{1}{2}\right) \lambda$ เมื่อ $n = 0, 1, 2, 3, \dots$	

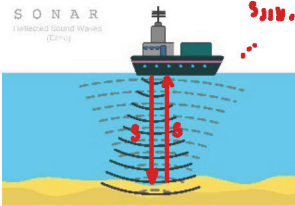
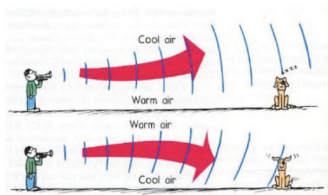
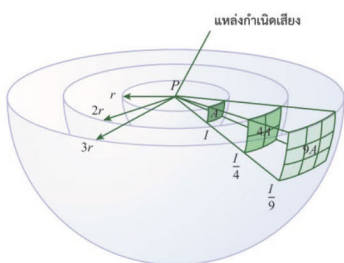
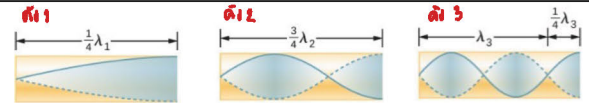
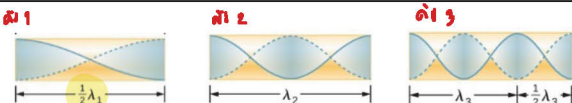
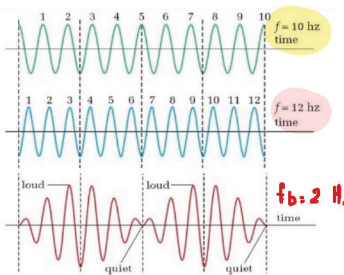
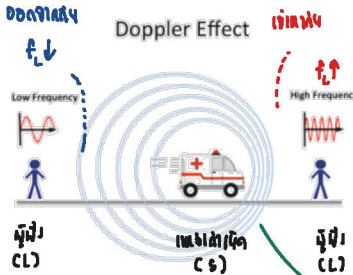
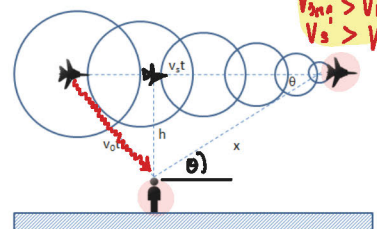


Blueprint บทที่ 11 แสงเชิงรังสี

อัตราเร็วแสงในสุญญากาศ		ดัชนีหักเห (n)		อัตราเร็วคลื่น	
$c = 3 \times 10^8 \text{ m/s}$		$n_{\min} = 1$ $n = \frac{c}{v}$ $n \propto \frac{1}{v}$		$v = f\lambda$	
หลักการสะท้อน		การหักเห			
 <p>มุมตกกระทบ = มุมสะท้อน $\theta_1 = \theta_2$</p>		 <p>กฎของสนลล์ $\frac{\sin\theta_1}{\sin\theta_2} = \frac{v_1}{v_2} = \frac{\lambda_1}{\lambda_2} = \frac{n_2}{n_1}$</p>		 <p>มุมวิกฤตการสะท้อนกลับหมด $\sin\theta_c = \frac{v_1}{v_2} = \frac{\lambda_1}{\lambda_2} = \frac{n_2}{n_1}$</p>	
ลักษณะปรากฏ		ภาพที่เกิดจากเลนส์นูน (คล้ายกระจกเว้า)		ภาพที่เกิดจากเลนส์เว้า (คล้ายกระจกนูน)	
 <p>$\frac{h_{\text{จริง}}}{h_{\text{ปรากฏ}}} = \frac{n_{\text{วัตถุ}}}{n_{\text{ตา}}}$</p>		 <p>$S > 2F$ ภาพจริง ขนาดเล็ก $S = 2F$ ภาพจริง ขนาดเท่า $2F > S > F$ ภาพจริง ขนาดใหญ่ $S < F$ ภาพเสมือน ขนาดใหญ่</p>		 <p>S ทุกตำแหน่ง ภาพเสมือน ขนาดเล็ก</p>	
สูตรหาระยะโฟกัส			สูตรหาค่าล้นขยาย		
$\frac{1}{f} = \frac{1}{s} + \frac{1}{s'}$			$m = \frac{y'}{y} = -\frac{s'}{s}$		
เครื่องหมาย	ความยาวโฟกัส f	ระยะวัตถุ S	ระยะภาพ S'	กำลังขยาย m	
บวก +	เลนส์นูน กระจกเว้า	วางหน้า เลนส์หรือกระจก	ภาพจริง	ภาพเสมือน	
ลบ -	เลนส์เว้า กระจกนูน	วางหลัง เลนส์หรือกระจก	ภาพเสมือน	ภาพจริง	
แสงสี	แสงหลัก	แสงผสม 2 แสง	แสงผสม 3 แสง		
	R (Red) = สีแดง G (Green) = สีเขียว B (Blue) = สีน้ำเงิน	 Y (Yellow) = สีเหลือง M (Magenta) = สีม่วงแดง C (Cyan) = สีน้ำน้ำทะเล	W (White) = สีขาว RGB		
 <p>เส้น รังสี ไม่คดงอ</p> <p>เพื่อให้แสงขาวตกกระทบวัตถุที่ดูจะสะท้อนเฉพาะสีของตัวเองเท่านั้น ส่วนสีอื่นจะถูกดูดกลืนไว้ไม่สะท้อน ออกมา เราจึงมองเห็นวัตถุเป็นสีเดียวกับที่สารสีสะท้อนมัน</p>					

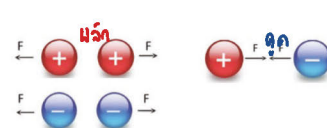
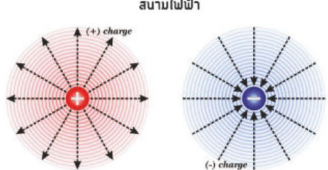
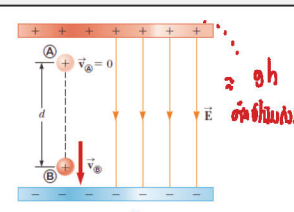
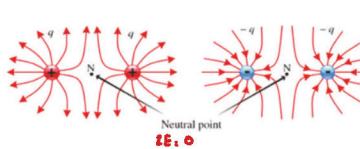
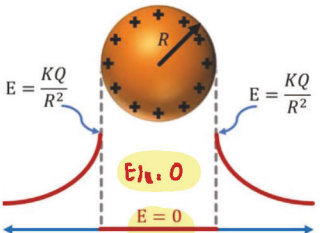
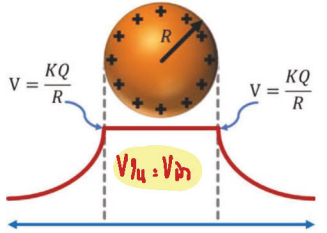
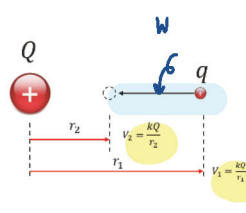
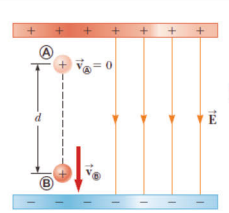

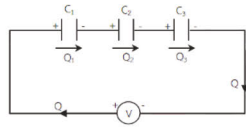
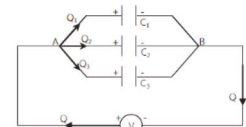


Blueprint บทที่ 12 เสียง

อัตราเร็วเสียงในตัวกลางต่างๆ	อัตราเร็วเสียง สูตรหน่วย K	อัตราเร็วเสียง สูตรหน่วย °C
V ของแข็ง > V ของเหลว > V แก๊ส	ทางค $v \propto \sqrt{T} \text{ (K)}$	ทางค $v = 331 + 0.6t \text{ (°C)}$
ความถี่เสียง	การสะท้อน	การหักเห
1. ความถี่สูง เสียงจะแหลม เรียกระดับเสียงสูง 2. ความถี่ต่ำ เสียงจะทุ้ม เรียกระดับเสียงต่ำ 3. ช่วงความถี่ของเสียงที่หูคนปกติจะได้ยิน คือช่วง 20 - 20000 เฮิรตซ์ เท่านั้น 4. ความถี่ของเสียงต่ำกว่า 20 Hz เรียกว่า Infrasonic 5. ความถี่ของเสียงสูงกว่า 20,000 Hz เรียกว่า Ultrasonic	 <p>ทางค. 23</p> $S_{\text{รวม}} = vt$ $2s = vt$	 $\frac{\sin\theta_1}{\sin\theta_2} = \frac{v_1}{v_2} = \frac{\lambda_1}{\lambda_2} = \sqrt{\frac{T_1}{T_2}}$
ความเข้มเสียง I		ระดับเสียง β
 <p>แหล่งกำเนิดเสียง</p>	$I_{\text{max}} = 1 \text{ W/m}^2$ $I_{\text{min}} = 10^{-12} \text{ W/m}^2$ $I = \frac{P}{A} = \frac{P}{4\pi r^2}$ $\frac{I_2}{I_1} = \frac{P_2}{P_1} \left(\frac{r_1}{r_2}\right)^2$ $I_{\text{เสียงที่}} = \frac{I}{10^{-12}}$	$\beta = 10 \log \frac{I}{I_0}$ $\beta_2 - \beta_1 = 10 \log \frac{I_2}{I_1} = 10 \log \frac{P_2}{P_1} \left(\frac{r_1}{r_2}\right)^2$ <p>Pmax. 120dB Pmin. 0 dB</p>
การสั่นพ้องของอากาศในท่อ		
ท่อปลายปิด	ท่อปลายเปิด	
 <p>ทางค</p>		
$\Delta L = + \frac{2\lambda}{4} = +0.5\lambda$	$\Delta L = + \frac{\lambda}{2} = +0.5\lambda$	
$L = \frac{\lambda}{4}, \frac{3\lambda}{4}, \frac{5\lambda}{4}, \frac{7\lambda}{4}, \frac{9\lambda}{4}, \dots$	$L = 0.5\lambda, 1.0\lambda, 1.5\lambda, 2.0\lambda, \dots$	
บีต	ปรากฏการณ์ดอปเพลอร์	คลื่นกระแทก
 <p>$f_b = 2 \text{ Hz}$</p> $f_b = f_1 - f_2 $	 <p>ทางค</p> <p>เข้าหากัน f_L เพิ่มขึ้น ออกจากกัน f_L ลดลง</p>	 <p>$v_{\text{obj}} > v_{\text{sound}}$ $v_s > v$</p> $\sin\theta = \frac{v}{v_s} = \frac{1}{\text{mach number}}$



Blueprint บทที่ 13 ไฟฟ้าสถิต

กฎของคูลอมบ์ (\vec{F})	สนามไฟฟ้า (\vec{E})	ศักย์ไฟฟ้า (V)
 $\vec{F} = \frac{kq_1q_2}{r^2}$ $\vec{F} = q\vec{E}$ <p>$k = 9 \times 10^9 \frac{Nm^2}{C^2}$ <i>(F: $\frac{กค}{r^2}$)</i> <i>(F: mg)</i></p>	<p>สนามไฟฟ้า</p>  $\vec{E} = \frac{kq}{r^2}$ <p><i>g: $\frac{กค}{r^2}$</i></p>	 <p><i>ศักย์ในแนว: gh</i> <i>ตั้งฉากกับแนว</i></p> $V = \frac{kq}{r}$ <p>หรือ $\Delta V = Ed$</p> $\Delta V = Ed \text{ หรือ } E = \frac{\Delta V}{d}$
จุดเสถียรของสนามไฟฟ้า	สนามไฟฟ้า (E) ของประจุตัวนำทรงกลม	ศักย์ไฟฟ้า (V) ของประจุตัวนำทรงกลม
 <p>Neutral point $\vec{E} = 0$</p> <p>คู่ประจุชนิดเดียวกัน จุดเสถียรอยู่ใน คู่ประจุต่างชนิดกัน จุดเสถียรอยู่นอก และอยู่ใกล้ประจุขนาดเล็ก</p>	 <p>$E = \frac{KQ}{R^2}$ $E = \frac{KQ}{R^2}$</p> <p>$E_{in} = 0$ $E = 0$</p>	 <p>$V = \frac{KQ}{R}$ $V = \frac{KQ}{R}$</p> <p>$V_{in} = V_{out}$</p>
งานในการเลื่อนประจุ		งานในการเลื่อนประจุ ในแผ่นเหล็กคู่ขนาน
 <p>$W = qV$</p> <p>$W_{1 \rightarrow 2} = q(V_2 - V_1)$</p> <p>$W_{\infty \rightarrow 2} = q(V_2 - V_\infty)$ $V_\infty \approx 0$ $W_{\infty \rightarrow 2} = qV_2$</p>	 <p>$E_p = mgh$</p> <p>$W_{1 \rightarrow 2} = q\Delta V = qEd$</p> <p><i>d คือระยะในแนวสนามไฟฟ้า</i></p>	
ความจุไฟฟ้า	พลังงานสะสมในตัวเก็บประจุ	
 <p>$Q = C\Delta V$ $C = \frac{Q}{\Delta V}$</p> <p>ความจุไฟฟ้าทรงกลม</p> <p>$C = \frac{r}{k}$</p>	<p>$C = \frac{Q}{\Delta V}$</p> $U = \frac{1}{2}C\Delta V^2 = \frac{1}{2}Q\Delta V = \frac{1}{2}\frac{Q^2}{C}$	
การต่อตัวเก็บประจุ แบบอนุกรม	การต่อตัวเก็บประจุแบบขนาน	
 $\frac{1}{C_{รวม}} = \sum \frac{1}{C}$ $\frac{1}{C_{รวม}} = \frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2} + \frac{1}{C_3}$	 <p>$C_{รวม} = \sum C$</p> <p>$C_{รวม} = C_1 + C_2 + C_3$</p>	

รวม C ตรงข้าม รวม R



Blueprint บทที่ 14 ไฟฟ้ากระแส

กระแสไฟฟ้า (I)	ความต้านทาน (R)	ความต่างศักย์ (ΔV)
<p>$I = \frac{Q}{t}$ หรือ $I = eVnA$</p>	<p>$R = \rho \frac{L}{A}$</p>	<p>$V_1 = 50 \text{ V}$ $V_2 = 40 \text{ V}$</p> <p>$I = 1.5 \text{ A}$ $R = 2 \Omega$</p> <p>$\Delta V = IR$</p> <p>$\Delta V = 5 \times 2$</p> <p>$\Delta V = 10 \text{ V}$</p> <p>$\Delta V = IR$</p>
กำลังไฟฟ้า (P)	พลังงานไฟฟ้า (W)	
<p>$P = I\Delta V = \frac{\Delta V^2}{R} = I^2R$</p>	<p>$W = It\Delta V = \frac{\Delta V^2}{R}t = I^2Rt$</p>	
<p>ตัวจอร์แบบอนุกรม *</p> <ol style="list-style-type: none"> อนุกรม I เท่ากัน ตลอดเส้นทาง ΔV สะสมเพิ่มขึ้น เมื่อผ่าน R แต่ละตัว รวมกันแล้ว R เพิ่มขึ้น 	<p>ตัวจอร์แบบขนาน *</p> <ol style="list-style-type: none"> ขนาน ΔV เท่ากันในแต่ละเส้นทาง I ที่แยกทุกสายรวมกัน ต้องเท่ากับ I ก่อนแยก รวมกันแล้ว R ลดลง 	
<p>$R_{\text{รวม}} = \Sigma R$</p> <p>$R_{\text{รวม}} = R_1 + R_2 + R_3$</p>	<p>$\frac{1}{R_{\text{รวม}}} = \Sigma \frac{1}{R}$</p> <p>$\frac{1}{R_{\text{รวม}}} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3}$</p>	
<p>$E_{\text{รวม}} = E_1 + E_2 + E_3$</p> <p>$r_{\text{รวม}} = r_1 + r_2 + r_3$</p> <p>$E_{\text{รวม}} = 30 \text{ V}$</p>	<p>$E_{\text{รวม}} = E_1 = E_2 = E_3$</p> <p>$\frac{1}{r_{\text{รวม}}} = \frac{1}{r_1} + \frac{1}{r_2} + \frac{1}{r_3}$</p>	
<p>กฎทางด้านกระแสไฟฟ้า $\rightarrow I$ (Kirchhoff's Current Law, KCL)</p>	<p>กฎในเรื่องแรงดันไฟฟ้า $\rightarrow V$ (Kirchhoff's Voltage Law, KVL)</p>	
<p>$\Sigma I_{\text{เข้า}} = \Sigma I_{\text{ออก}}$</p> <p>$10 \text{ A} = 3 \text{ A} + 2 \text{ A} + 5 \text{ A}$</p> <p>กระแสไฟฟ้าที่ไหลเข้าจุดใดจุดหนึ่งในวงจรไฟฟ้าจะเท่ากับกระแสไฟฟ้าที่ไหลออกจากจุดนั้น</p>	<p>$\Sigma E = 0$</p> <p>ผลบวกของแรงดันไฟฟ้าที่จ่ายให้ในวงจรไฟฟ้าปิดจะมีค่าเท่ากับผลบวกของแรงดันไฟฟ้าตกคร่อมความต้านทานในวงจรไฟฟ้าปิดนั้น</p>	

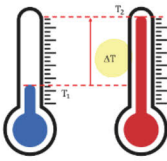

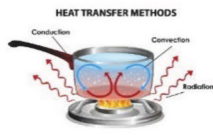

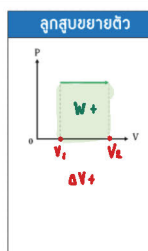
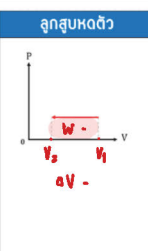
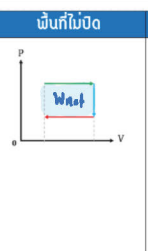
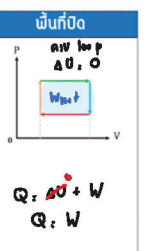
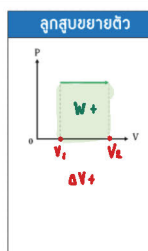
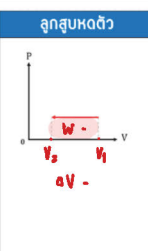
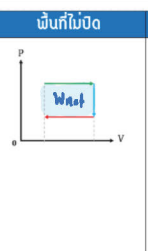
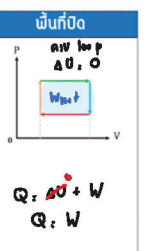
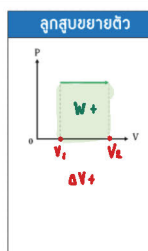
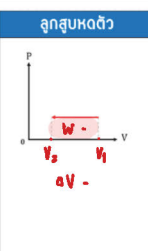
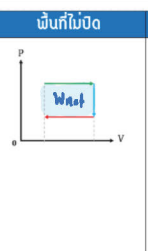
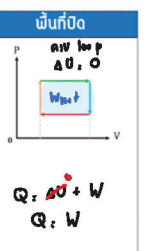


Blueprint บทที่ 15 แม่เหล็กและไฟฟ้า

ฟลักซ์แม่เหล็ก (Φ)	ความเข้มสนามแม่เหล็ก (B)	B พุ่งเข้ากระดาษ	B พุ่งออกกระดาษ
ลวดตัวนำเส้นตรง	ลวดตัวนำวงกลม	โซเลนอยด์	
แรงแม่เหล็กกระทำ ต่ออนุภาคที่มีประจุ	การเคลื่อนที่ แบบวงกลม	แรงแม่เหล็กกระทำ ต่อลวดตัวนำที่มีกระแสไฟฟ้าผ่าน	กระแสตามกัน กระแสสวนกัน
โมเมนต์ของแรงคู่ควบ	อีเอ็มเอฟเหนี่ยวนำ	เครื่องกำเนิดไฟฟ้า	
ไฟฟ้ากระแสสลับ		หม้อแปลงไฟฟ้า	
			<p>$V \propto N$</p> <p>$\frac{V_2}{V_1} = \frac{N_2}{N_1}$</p> <p>หม้อแปลงอุดมคติ (Eff 100%) $P_1 = P_2$</p> <p>หม้อแปลงทั่วไป (Eff < 100%) $Eff = \frac{P_2}{P_1} \times 100$</p>



Blueprint บทที่ 16 ความร้อนและแก๊ส

อุณหภูมิ	ความจุความร้อน / ความร้อนจำเพาะ	ความร้อนแฝง																																					
$\frac{C}{5} = \frac{K - 273}{5} = \frac{F - 32}{9}$ $T(K) = T(^{\circ}C) + 273$	 $Q = mc\Delta T$ $Q = C\Delta T$ $c = \frac{C}{m}$	 $Q = mL$																																					
การถ่ายโอนความร้อน		สมดุลความร้อน																																					
<ol style="list-style-type: none"> การนำความร้อน: ตัวกลาง ของแข็ง การพาความร้อน: ตัวกลาง ของไหล การแผ่รังสีความร้อน: ไร้อาศัยตัวกลาง 		$E_1 = E_2$ $Q_{\text{ลด}} = Q_{\text{เพิ่ม}}$ <p>ถ่ายโอนความร้อนจาก อุณหภูมิสูง ไป อุณหภูมิต่ำ $T_{\text{สูง}} \rightarrow T_{\text{ต่ำ}}$ และหยุดถ่ายโอนเมื่อ <u>อุณหภูมิตั้งสองเท่ากัน</u></p>																																					
กฎของบอยล์	กฎของชาร์ล	กฎของเกย์-ลุคแซก	กฎของอาโวกาโดร																																				
$P_1 V_1 = P_2 V_2$ <p>T, n คงที่</p>	$\frac{V_1}{T_1} = \frac{V_2}{T_2}$ <p>P, n คงที่</p>	$\frac{P_1}{T_1} = \frac{P_2}{T_2}$ <p>V, n คงที่</p>	$\frac{V_1}{n_1} = \frac{V_2}{n_2}$ <p>P, T คงที่</p>																																				
$\frac{P_1 V_1}{T_1} = \frac{P_2 V_2}{T_2}$ <p>n คงที่</p> <p><i>P สมดุล, T ผิด w k</i></p>		$\frac{P_1 V_1}{n_1 T_1} = \frac{P_2 V_2}{n_2 T_2} = R$ <p>ไม่ต้องมีตัวแปรคงที่</p>																																					
กฎของแก๊สอุดมคติ	อัตราเร็ว rms	พลังงานจลน์เฉลี่ยของโมเลกุลของแก๊ส																																					
$PV = nRT$ $PV = Nk_B T$ $PM = \rho RT$ <p>R = 8.31 J/mol.k</p>	$v_{\text{rms}} = \sqrt{\bar{v}^2} = \sqrt{\frac{v_1^2 + v_2^2 + \dots + v_N^2}{N}}$ $v_{\text{rms}} = \sqrt{\frac{3k_B T}{m}} = \sqrt{\frac{3RT}{M}} = \sqrt{\frac{3P}{\rho}}$ <p><i>v rms d T, v rms d 1, m w ไม่เวก</i></p>	$\bar{E}_k = \frac{3}{2} k_B T = \frac{3}{2} \frac{PV}{N} = \frac{3}{2} \frac{nRT}{N}$																																					
การเปลี่ยนแปลงพลังงานภายใน	งานที่ทำโดยแก๊ส	กฎข้อที่หนึ่งของอุณหพลศาสตร์																																					
$U = N\bar{E}_k = \frac{3}{2} PV = \frac{3}{2} nRT = \frac{3}{2} Nk_B T$ $\Delta U = \frac{3}{2} \Delta PV = \frac{3}{2} nR\Delta T = \frac{3}{2} Nk_B \Delta T$	$W = P\Delta V$	 $Q = \Delta U + W$																																					
การแทนเครื่องหมาย		กราฟ P-V																																					
<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>ปริมาณ</th> <th>เครื่องหมาย</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="3">Q</td> <td>ความร้อนเข้าสู่ระบบ (ดูดความร้อน)</td> <td>+</td> </tr> <tr> <td>ความร้อนออกจากระบบ (คายความร้อน)</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>ความร้อนไม่เข้าหรือออกจากระบบ</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td rowspan="3">ΔU</td> <td>พลังงานภายในระบบเพิ่มขึ้น (อุณหภูมิตั้ง)</td> <td>+</td> </tr> <tr> <td>พลังงานภายในระบบลดลง (อุณหภูมิลด)</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>พลังงานภายในระบบไม่เปลี่ยนแปลง (อุณหภูมิตั้ง)</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td rowspan="3">W</td> <td>งานที่ทำโดยแก๊สส่งผลให้ ระบบมีปริมาตรเพิ่มขึ้น (ระบบทำงาน)</td> <td>+</td> </tr> <tr> <td>งานที่ทำโดยแก๊สส่งผลให้ ระบบมีปริมาตรลดลง (ทำงานให้ระบบ)</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>ระบบมีปริมาตรคงที่</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>			ปริมาณ	เครื่องหมาย	Q	ความร้อนเข้าสู่ระบบ (ดูดความร้อน)	+	ความร้อนออกจากระบบ (คายความร้อน)	-	ความร้อนไม่เข้าหรือออกจากระบบ	0	ΔU	พลังงานภายในระบบเพิ่มขึ้น (อุณหภูมิตั้ง)	+	พลังงานภายในระบบลดลง (อุณหภูมิลด)	-	พลังงานภายในระบบไม่เปลี่ยนแปลง (อุณหภูมิตั้ง)	0	W	งานที่ทำโดยแก๊สส่งผลให้ ระบบมีปริมาตรเพิ่มขึ้น (ระบบทำงาน)	+	งานที่ทำโดยแก๊สส่งผลให้ ระบบมีปริมาตรลดลง (ทำงานให้ระบบ)	-	ระบบมีปริมาตรคงที่	0	<table border="1"> <thead> <tr> <th>ลูกสูบขยายตัว</th> <th>ลูกสูบหดตัว</th> <th>พื้นที่ไม่ปิด</th> <th>พื้นที่ปิด</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td> $Q = \Delta U + W$ $Q = W$ </td> </tr> </tbody> </table>		ลูกสูบขยายตัว	ลูกสูบหดตัว	พื้นที่ไม่ปิด	พื้นที่ปิด								$Q = \Delta U + W$ $Q = W$
	ปริมาณ	เครื่องหมาย																																					
Q	ความร้อนเข้าสู่ระบบ (ดูดความร้อน)	+																																					
	ความร้อนออกจากระบบ (คายความร้อน)	-																																					
	ความร้อนไม่เข้าหรือออกจากระบบ	0																																					
ΔU	พลังงานภายในระบบเพิ่มขึ้น (อุณหภูมิตั้ง)	+																																					
	พลังงานภายในระบบลดลง (อุณหภูมิลด)	-																																					
	พลังงานภายในระบบไม่เปลี่ยนแปลง (อุณหภูมิตั้ง)	0																																					
W	งานที่ทำโดยแก๊สส่งผลให้ ระบบมีปริมาตรเพิ่มขึ้น (ระบบทำงาน)	+																																					
	งานที่ทำโดยแก๊สส่งผลให้ ระบบมีปริมาตรลดลง (ทำงานให้ระบบ)	-																																					
	ระบบมีปริมาตรคงที่	0																																					
ลูกสูบขยายตัว	ลูกสูบหดตัว	พื้นที่ไม่ปิด	พื้นที่ปิด																																				
																																							
			$Q = \Delta U + W$ $Q = W$																																				


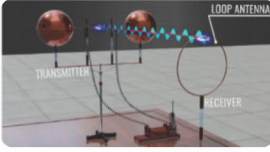



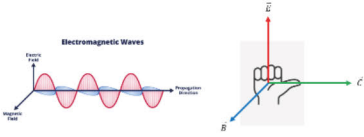
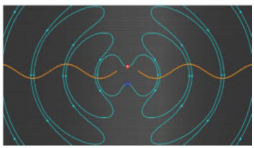
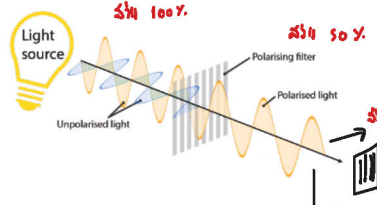


Blueprint บทที่ 17 ขอบแข็งและของไหล








<p>ความเค้นดึง Tensile Stress</p> <p>ความเค้นอัด Compressive Stress</p> <p>L_0</p> <p>ΔL</p> <p>Tensile Force</p> <p>Compressive Force</p>	<p>ความเค้น</p> $\sigma = \frac{F}{A}$ <p>$N : Pa$ $M^2 : Pa$</p> <p>ความเครียด</p> $\epsilon = \frac{\Delta L}{L_0}$	<p>มอดูลัสของยัง</p> <p>ความเค้น (σ)</p> <p>slope: Y</p> <p>Elastic Region</p> <p>Plastic Region</p> <p>ความเครียด (ϵ)</p> <p>จุดยืดหยุ่น จุดเปลี่ยน จุดแตกหัก</p> $Y = \frac{\sigma}{\epsilon} = \frac{F L_0}{A \Delta L}$	
<p>ความดัน</p> <p>force, F</p> <p>unit area, A</p> $P = \frac{F}{A}$ <p>$N : Pa$ $M^2 : Pa$ หรือ $F = PA$</p>	<p>ความดันสัมบูรณ์</p> $P = P_0 + P_g$ <p>ความดันบรรยากาศ</p> <p>$P_0 = 1.013 \times 10^5 Pa \approx 1 \times 10^5 Pa$ $P_0 = 1 atm = 760 mmHg$</p> <p>ความดันเกจ</p> $P_g = P - P_0 = \rho gh$	<p>P, A</p> <p>h</p> <p>mg</p> <p>PA</p>	
<p>ความดันด้านก้นภาชนะ</p> <p>$P_{ก้น} = \rho gh$ $F_{ก้น} = P_{ก้น} A_{ก้น}$</p>	<p>ความดันด้านข้างภาชนะ</p> <p>$P_{บน}$</p> <p>$P_{ล่าง}$</p> $P_{ผนัง} = \frac{P_{บน} + P_{ล่าง}}{2}$	<p>แมนอมิเตอร์</p> <p>$P_1 = P_2$ $\rho_1 g h_1 = \rho_2 g h_2$</p>	<p>บารอมิเตอร์</p> <p>$P_1 = P_2$ $P_0 = \rho gh + P'$ $P_0 = \rho gh + 0$ $P_0 = \rho gh$</p>
<p>กฎของปาสคัล</p> <p>F_1</p> <p>F_2</p> <p>A_1</p> <p>A_2</p> <p>P</p> <p>$P_1 = P_2$</p> $\frac{F_1}{A_1} = \frac{F_2}{A_2}$	<p>แรงพยุง</p> <p>$F_B = \rho_{ของเหลว} V_{ของ} g$</p> $\frac{V_{ของ}}{V_{ของเหลว}} = \frac{\rho_{ของ}}{\rho_{ของเหลว}}$	<p>แรงตึงผิว</p> <p>$\gamma = \frac{F}{L}$</p> <p>เส้นตึงผิว</p> <p>ความตึงผิว</p> <p>ความยาวเส้น</p> <p>$L = 2r$</p>	<p>ความหนืด</p> <p>ส่วนที่มีความเร็ว \downarrow</p> <p>ส่วนที่มีความหนืดที่ \downarrow</p> <p>$F_{หนืด} \propto v$</p>
<p>สมการความต่อเนื่อง</p> <p>$Q = \frac{V}{t} = Av$</p> <p>$Q_1 = Q_2$</p> <p>$A_1 V_1 = A_2 V_2$</p> <p>m^3/s</p>	<p>สมการแบร์นูลลี</p> <p>$\frac{E_1}{V} = \frac{E_2}{V}$</p> <p>$\Delta V_1 = A_1 \Delta x_1$</p> <p>$\Delta V_2 = A_2 \Delta x_2$</p> <p>$P_1 + \frac{1}{2} \rho v_1^2 + \rho gh_1 = P_2 + \frac{1}{2} \rho v_2^2 + \rho gh_2$</p> <p>$W_1$ E_{K1} E_{P1} W_2 E_{K2} E_{P2}</p>	<p>แรงยก</p> <p>LIFT OF AN AIRCRAFT</p> <p>UPPER SURFACE LINE</p> <p>LOWER SURFACE LINE</p> <p>$V_{บน}$ $P_{บน}$</p> <p>$V_{ล่าง}$ $P_{ล่าง}$</p> <p>$F_{ยก}$</p> $F_{ยก} = (P_1 - P_2)A = \frac{1}{2} (\rho(v_2^2 - v_1^2))A$	



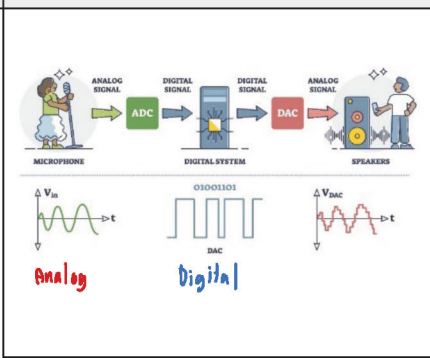
Blueprint บทที่ 18 คลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า

<p>เจมส์ คลาร์ก แมกเวลล์</p>  <p>เป็นผู้ตั้งสมมุติฐานการมีอยู่ของคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า เป็นคนแรก ได้รวบรวมสมการที่เกี่ยวกับ สนามไฟฟ้า และ สนามแม่เหล็ก โดยภายหลัง คำทำนายนี้ได้รับการยืนยันว่ามีเป็นจริงจากการ “ทดลองของเฮิร์ตซ์”</p>	<p>ทดลองของเฮิร์ตซ์</p>   <p>เฮิร์ตซ์ได้ทดลองพิสูจน์ทฤษฎีคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้าของ แมกซ์เวลล์ ยืนยันผลที่ว่า “แม่เหล็กไฟฟ้า” มีสมบัติเป็น “คลื่น” โดยพบว่าเมื่อสร้างเส้นสปาร์คบริเวณ ตัวส่ง (Transmitter) จะเกิดเส้นสปาร์คที่บริเวณ ตัวรับ (Receiver) เช่นกัน</p>	<p>การเหนี่ยวนำ</p> <p>การเปลี่ยนแปลงสนามไฟฟ้า (ΔE) เหนี่ยวนำให้เกิดสนามแม่เหล็ก (B)</p>  <p>การเปลี่ยนแปลงสนามแม่เหล็ก (ΔB) เหนี่ยวนำให้เกิดสนามไฟฟ้า (E)</p> 
<p>เฟสของคลื่น</p>  <ul style="list-style-type: none"> - ΔE และ ΔB เกิดขึ้นพร้อมกัน ดังนั้นจึงมีค่าสูงสุดหรือต่ำสุดพร้อมกัน (เฟสตรงกัน) - ทิศของ ΔE และ ΔB จะตั้งฉากซึ่งกันและกัน และตั้งฉากกับทิศการเคลื่อนที่ของคลื่น (v) 	<p>การเกิดคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า</p>  <ul style="list-style-type: none"> - อนุภาคที่มีประจุ (บวก หรือ ลบ) เคลื่อนที่ด้วยความเร็วไม่คงที่ (มี a) จะปล่อยคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า - เกิดจากการเปลี่ยนแปลงระดับพลังงานของ “อิเล็กตรอน” หรือ “นิวเคลียส” - วัตถุที่มีอุณหภูมิมากกว่า 0 K จะมีการแผ่คลื่นแม่เหล็กไฟฟ้าออกมา 	<p>การโพลาไรเซชัน</p>  <p>โพลาไรเซชัน โดยแผ่นโพลาไรซ์ โพลาไรเซชัน เป็นปรากฏการณ์ของคลื่นตามขวาง เป็น คลื่นที่มีระนาบการสั่นในระนาบใดระนาบหนึ่งเพียงระบบเดียว</p>

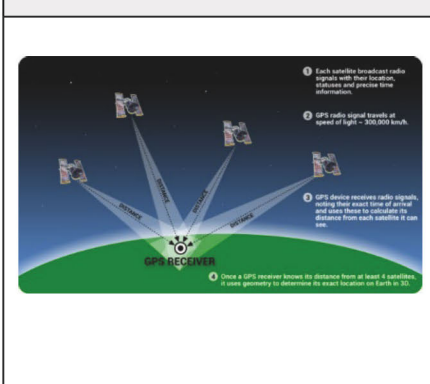
คลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า

คลื่น	ความยาวคลื่น	การนำไปใช้ประโยชน์
รังสีแกมมา 	ตั้งแต่ 10^{-9} m ลงไป	- ใช้ในเตาปฏิกรณ์ - ใช้ในการศึกษาธาตุกัมมันต์
รังสีเอกซ์ 	10^{-12} - 10^{-8} m	- ใช้ตรวจอวัยวะภายใน (X-ray) - ใช้วิเคราะห์สัณฐาน
รังสียูวี 	10^{-8} m - 400 nm	- ได้รับในระดับต่ำ กระตุ้นให้ร่างกายสร้าง vitamin D - Black light - ใช้วิเคราะห์แร่ และฆ่าเชื้อโรค
แสง 	400 - 700 nm	- ทำให้นมองเห็น - เลเซอร์ (LASER)
อินฟราเรด 	700 nm - 10^{-3} m	- รีโมทคอนโทรล - กล้องถ่ายภาพอินฟราเรด
ไมโครเวฟ 	10^{-4} - 1 m	- อุ่นอาหาร - สัญญาณทีวีดิจิตอล - สัญญาณ WIFI - เรดาร์ (RADAR) (radio detection and ranging) - ระบุตำแหน่งบนโลกด้วย GPS
คลื่นวิทยุ 	1 - 10 m	- การสื่อสาร (วิทยุ, มือถือ) ประเภทของคลื่นวิทยุ - Short wave : คลื่นสั้น - AM : แอมพลิจูด เปลี่ยนตามสัญญาณคลื่นเสียง - FM : ความถี่ เปลี่ยนตามสัญญาณคลื่นเสียง

Analog Signal และ Digital Signal



ระบบ GPS





Blueprint บทที่ 19 ฟิสิกส์อะตอม

สมมติฐานของพลังค์ - การแผ่รังสีของวัตถุดำ	สเปกตรัมของแก๊สร้อน
<ul style="list-style-type: none"> - เดิมเชื่อว่า ยีลอนหมึกมีฐฐ วัตถุควรแผ่รังสีคลื่นสั้น (f มาก) - ผลการทดลองไม่สอดคล้องกัน ทฤษฎีขั้วขั้วขั้ว - มักซ์ พลังค์ (Max Planck) - เสนอ "สมการควอนตัมพลังงาน" - แนวคิด วัตถุดำ Black Body - คือ วัตถุที่สามารถดูดกลืน และ แผ่รังสี ได้อย่างสมบูรณ์ - โดยวัตถุดำ สามารถดูดกลืนหรือแผ่พลังงานออกมาได้ "เพียงบางค่าเท่านั้น" 	<p>White light → Continuous spectrum</p> <p>Hot gas cloud (emits light) → Emission spectrum (lines at $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4$)</p> <p>White light → Cool gas cloud (absorbs some light) → Absorption spectrum (lines at $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4$)</p>

แบบจำลองอะตอมของโบร์	
1. อิเล็กตรอนที่โคจรรอบนิวเคลียสเป็นวงจะอยู่ในวงโคจร เฉพาะบางวงโคจร โดยมีเงื่อนไขว่าวงโคจรอิเล็กตรอนต้องมีขนาด "เป็นแบบเต็มเชิงมุมควม" Angular Momentum	
2. อิเล็กตรอนโคจรรอบนิวเคลียส และไม่มีแม่คลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า เพราะวงโคจรอยู่ในสถานะควม	
3. อะตอมจะดูดหรือคายพลังงานก็ต่อเมื่ออิเล็กตรอนมีการเปลี่ยนชั้นวงโคจร โดยหากเปลี่ยนจากวงโคจรชั้นนอก ลงมาวงโคจรชั้นในจะ "แผ่คลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า"	
4. พลังงานที่โฟตอน คำนวณได้จาก $E = hf = \frac{hc}{\lambda}$	
5. พลังงานหน่วย eV คำนวณได้จาก $E(\text{eV}) = \frac{E(\text{J})}{1.6 \times 10^{-19}}$	
6. พลังงานรวมของ e ของอะตอมไฮโดรเจน $E_n = \frac{E_1}{n^2} = \frac{-13.6}{n^2} \text{ eV}$	
7. พลังงานที่ e เปลี่ยนระดับชั้นพลังงาน $\Delta E = E_f - E_i$	
8. ความยาวคลื่นโฟตอนจากการเปลี่ยนระดับชั้นพลังงาน $\frac{1}{\lambda} = R_H \left(\frac{1}{n_f^2} - \frac{1}{n_i^2} \right)$	

ปรากฏการณ์โฟโตอิเล็กทริก			
			$E = W + E_k$ $hf = W + eV_s$
			$V_s = \frac{h}{e}f - \frac{W(\text{J})}{e}$
			$V_s = \frac{h}{e}f - W(\text{eV})$ $y = mx + c$
			$E_k(\text{eV}) = \frac{h}{e}f - W(\text{eV})$

โมเมนตัมของโฟตอน	สมมติฐานของเดอบรอยล์
<p>$p = \frac{h}{\lambda}$</p>	<p>Visualization of electron waves for first three Bohr orbits</p> <p>อนุภาค มีสมบัติ เป็น คลื่น</p> $\lambda = \frac{h}{p} = \frac{h}{mv} = \frac{h}{\sqrt{2mE_k}}$ $L = mvr = n\hbar = n \frac{h}{2\pi}$



Blueprint บทที่ 20 ฟิสิกส์นิวเคลียร์และฟิสิกส์อนุภาค

สมบัติ	ชนิดรังสี		
	รังสีแอลฟา α	รังสีบีตา β	รังสีแกมมา γ
ภาพตัวอย่าง			
สมการนิวเคลียร์	${}^{238}_{92}\text{U} \rightarrow {}^{234}_{90}\text{Th} + {}^4_2\text{He}$	${}^{14}_6\text{C} \rightarrow {}^{14}_7\text{N} + {}^0_{-1}\text{e}$	${}^{210}_{83}\text{Bi}^* \rightarrow {}^{210}_{83}\text{Bi} + \gamma$
องค์ประกอบ	นิวเคลียสฮีเลียม	อิเล็กตรอน	EMW
ประจุไฟฟ้า	+2	-1	ไม่มีประจุ
อำนาจทะลุผ่าน (อากาศ)	3 - 5 cm	1 - 30 m	มากกว่าแอลฟาและบีตา
การเทียบเบนในสนามแม่เหล็ก	เบี่ยงเบน	เบี่ยงเบน	ไม่เบี่ยงเบน

สมการนิวเคลียร์	$X(a, b)Y$	${}^{A_1}_{Z_1}X + {}^{A_2}_{Z_2}a = {}^{A_3}_{Z_3}Y + {}^{A_4}_{Z_4}b$	<div style="border: 1px solid black; border-radius: 10px; padding: 5px; display: inline-block;"> มน = มน ล่าง = ล่าง </div>
-----------------	------------	---	--

อนุภาคและรังสีที่สำคัญ*	รังสีแอลฟา	รังสีบีตา	รังสีโพซิตรอน	รังสีแกมมา
	α หรือ ${}^4_2\text{He}$	β หรือ ${}^0_{-1}\text{e}$	β^+ หรือ ${}^0_1\text{e}$	γ หรือ ${}^0_0\gamma$
	นิวตรอน	โปรตอน	แอนติโปรตอน	โฟตอน
	${}^1_0\text{n}$	${}^1_1\text{H}$	${}^1_1\bar{\text{H}}$	${}^0_0\gamma$

ค่ากัมมันตภาพ (A)	สมการการสลายตัว		ครึ่งชีวิต
$R, \lambda [s^{-1}]$ $A = \lambda N$ <i>นิวเคลียส / วินาที</i>	$A(t) = A_0 e^{-\lambda t}$ $A(t) = A_0 2^{-\frac{t}{T_{1/2}}}$	$N(t) = N_0 e^{-\lambda t}$ $N(t) = N_0 2^{-\frac{t}{T_{1/2}}}$	$\lambda = \frac{\ln 2}{T_{1/2}} = \frac{0.693}{T_{1/2}}$

ปริมาณ	ปฏิกิริยา ฝิชัน (Fission)	ปฏิกิริยา ฝิวชัน (Fusion)
ภาพ		
ตัวอย่างสมการนิวเคลียร์	${}^{235}_{92}\text{U} + {}^1_0\text{n} \rightarrow {}^{141}_{56}\text{Ba} + {}^{92}_{36}\text{Kr} + 3{}^1_0\text{n}$	${}^2_1\text{H} + {}^3_1\text{H} \rightarrow {}^4_2\text{He} + {}^1_0\text{n}$
รูปแบบ	ธาตุหนัก \rightarrow ธาตุเบา	ธาตุเบา \rightarrow ธาตุหนัก
ตัวอย่างปรากฏการณ์	ปฏิกิริยาในระเบิดปรมาณู, เตาปฏิกรณ์	ปฏิกิริยานิวเคลียร์ฝิวชันบนดวงอาทิตย์

พลังงานนิวเคลียร์ (Nuclear Energy) หรือ พลังงานยึดเหนี่ยว (Binding Energy)		
$\Delta m = m_{\text{ก่อน}} - m_{\text{หลัง}}$	$E(J) = (\Delta m)c^2$	$E(\text{MeV}) = (\Delta m)(931.5 \text{ MeV/u})$

มวลหายไป

$E = mc^2$



Fermions	ควาร์ก (Quark) u, c, t, d, s, b		Standard Model of Elementary Particles
	อนุภาคมูลฐานของอนุภาคในนิวเคลียส	มีกลูออนทำหน้าที่เป็นสื่อแรงแควมควาร์ก	
	กลุ่มที่ประจุ $(+2/3)e$: u c t	กลุ่มที่ประจุ $(-1/3)e$: d, s, b	
	เลปตอน (Lepton) e, μ , τ , ν_e , ν_μ , ν_τ		
	อนุภาคที่ไม่สามารถย่อยลงไปได้อีก	ไม่อยู่ภายใต้ "แรงเข้ม" (แต่อยู่ภายใต้แรงแบบอื่นได้)	
Bosons	เกจโบซอน (Gauge Bosons) g, γ , Z, W		
	อนุภาคโบซอนที่ทำหน้าที่เป็นอนุภาคนำพาแรงแพื้นฐานในธรรมชาติ		
	สเกลาร์โบซอน (Scalar Bosons) H		
	เป็นอนุภาคที่เกี่ยวข้องกับอันตรกิริยาที่ทำให้อนุภาคมูลฐานต่างๆ มีมวล		

การรวมตัวของควาร์กที่ควรรู้ *			
Meson (เกิดจากควาร์ก 2 ตัว)	ไพออนบวก π^+	 $(+\frac{2}{3} + \frac{1}{3})e = +1e$	ไพออนลบ π^-
		$(-\frac{2}{3} - \frac{1}{3})e = -1e$	
Baryons (เกิดจากควาร์ก 3 ตัว)	โปรตอน	 $(+\frac{2}{3} + \frac{2}{3} - \frac{1}{3})e = +1e$	นิวตรอน
		$(+\frac{2}{3} - \frac{1}{3} - \frac{1}{3})e = 0$	

อนุภาค	สัญลักษณ์	ประจุ	ปฏิยานุภาค	สัญลักษณ์	ประจุ
electron	e, e^-	-1	positron	\bar{e} , e^+	+1
proton	p	+1	anti-proton	\bar{p}	-1
neutron	n	0	anti-neutron	\bar{n}	0
neutrino	ν	0	anti-neutrino	$\bar{\nu}$	0

การประลัย (Annihilation) : เมื่ออนุภาค และ ปฏิยานุภาค ของคู่อนุภาคนั้นมาพบกัน มวลทั้งหมดจะกลายเป็นพลังงานในรูปคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า

ตัวอย่าง : $e^- + e^+ \rightarrow \gamma + \gamma$

แรงแพื้นฐานในธรรมชาติ	
แรงโน้มถ่วง (Gravitation Force)	แรงดึงดูดระหว่างมวล
แรงแม่เหล็กไฟฟ้า (Electromagnetic Force)	แรงดูดหรือผลักระหว่าง ประจุไฟฟ้า หรือ แม่เหล็ก
แรงเข้ม (Strong Force)	แรงแที่ยึดเหนี่ยวควาร์กไว้ด้วยกัน
แรงอ่อน (Weak Force)	เป็นแรงแที่เกี่ยวข้องกับการสลายให้มิต้าควาร์กกับมิตราส


ชนิด	ชื่อแรงแ	ประจุ	มวล	ระยะในการสวแรงแ	อนุภาคที่รับรู้	
	gluon	แรงแเข้ม	กลาว	0	สั้น	ควาร์ก
	photon	แรงแม่เหล็กไฟฟ้า	กลาว	0	ยาว	อนุภาคที่มีประจุ
	Z boson	แรงแอ่อน	กลาว	มีมวล	สั้น	เลปตอน, ควาร์ก
	W boson	แรงแอ่อน	บวก, ลบ	มีมวล	สั้น	เลปตอน, ควาร์ก
	Higgs boson	มีมวล แต่ไม่มีประจุ โดยเป็นอนุภาคที่เกี่ยวข้องกับอันตรกิริยาที่ทำให้อนุภาคมูลฐานมีมวล				

การสลายตัวแบบมิต้าลว (มีการปล่อย W^- boson)	$\bar{u}n \rightarrow \frac{1}{2}p + \frac{1}{2}e^- + \bar{\nu}_e$
การสลายตัวแบบมิต้าบวก (มีการปล่อย W^+ boson)	$\frac{1}{2}p \rightarrow \frac{1}{2}n + \frac{1}{2}e^+ + \nu_e$

May The Success 

Be With You 

Good Luck 

ขออวยพรให้น้องทุกคน
"ประสบความสำเร็จ" 
ในการสอบเฟล็กซ์ A-Level
และ มีจิตตาที่ใส
मतलब / 4 พี่ทุกคนเลยนะครับ

- พิมพ์ Blueprint -

