

① בכך שלוש המערכות, תאוצת המסה הגדולה (M) שווה בגודלה לתאוצת המסה הקטנה (m), ז"א $a_M = a_m$.
 לכן, עם חוקי השני של ניוטון $\Sigma F = ma$, עם המסה הגדולה יותר פועם כוח שקום זרוע יותר, ז"א $\Sigma F_m < \Sigma F_M$.

ב) אם נסתכל עם מערכת א' "מבחושים" תוך הפעלת חוקי השני של ניוטון, הרי שהכוח השקום ה'ב' ונלאר F, והמסה ה'יתר' ונלאר M+m, לכן נלאר זרוע התאוצה (ומקרה זה גם כיוון התאוצה) ללא שינוי.

* באותו האופן, הכוח השקום במערכת ב' ה'ב' ונלאר (M-m)g (רק לכיוון התהפוך), והמסה ה'יתר' ונלאר M+m, לכן נלאר זרוע התאוצה ללא שינוי (רק לכיוונה התהפוך).

* במערכת ג' ה'ב' הכוח השקום gm ואילו כעת הוא Mg. המסה ה'יתר' ונלאר M+m, לכן זרוע התאוצה.

ע) מערכת א' : $a = \frac{\Sigma F}{\Sigma m} \Rightarrow a = \frac{F}{M+m}$

מערכת ב' : $a = \frac{\Sigma F}{\Sigma m} \Rightarrow a = \frac{(M-m)g}{M+m}$

מערכת ג' : $a = \frac{\Sigma F}{\Sigma m} \Rightarrow a = \frac{mg}{M+m}$

ב) בסעיף ג' ראינו שתאוצת מערכת א' נותרה בעינה לאחר החלפת הזווית, ז"א תאוצת הזרוע הנזרר זהה לשני המקרים. אבל, לאחר ההחלפה קטנה יותר מסת הזרוע הנזרר, ולכן קטנה יותר גם המתוחות: $T = ma$ אחרי, $T = Ma$ לפני

לפי מערכת ב', המתוחות נותרת כלה"תה, מטעמי סימטריה.

לפי מערכת ג', התאוצה זרוע אומנם, אבל מסת הזרוע הנזרר קטנה באותו היחס (= המתוחות נותרה כלה"תה).