

مراجعة السداسي الأول

تمرين 1

نقطة مادية M معرفة بالإحداثيات التالية :

$$\begin{cases} x = 2t + 3 \\ y = 3t^2 - 5 \end{cases}$$

1/ ما نوع الإحداثيات المستخدمة

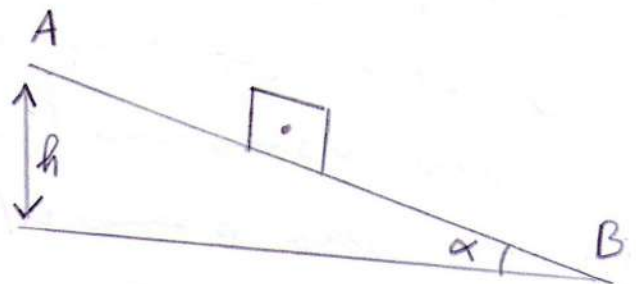
2/ باستخدام المعلم المناسب أكتب

- * شعاع الموضع \vec{OM}
- * شعاع السرعة \vec{v}
- * شعاع التسارع \vec{a}

3/ أ حسب طويلة شعاع التسارع $\|\vec{a}\|$ ثم استنتج طبيعة الحركة.

4/ أ كتب معادلة المسار $y = f(x)$

تمرين 2



ينزلق جسم كتلته m على مستوى مائل بدون سرعة ابتدائية وبدون قوى احتكاك

- 1/ حدد القوى المؤثرة على الجسم
- 2/ بتطبيق المبدأ الأساسي للتحرير استنتج تسارع الحركة وطبيعة الحركة

13/ حسب السر v_B بصر يعين مختلفتين

14/ كين عبارة رد الفعل التناظري M

$$g = 10 \text{ m/s}^2 ; \alpha = 30^\circ$$

$$AB = 4 \text{ m}$$

تمرين 3

نقطة مادية M

أ كتب شعاع الموضع \vec{OM} في الإحداثيات القطبية

1/ أ كتب شعاع السرعة \vec{v}

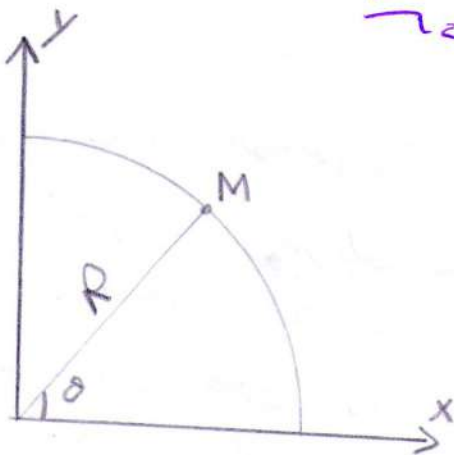
2/ أ كتب شعاع التسارع \vec{a}

3/ أ كتب x و y بدلالة θ و P

4/ حدد النقطة M برسم مع شعاع الوحدة للمعلم القطبي

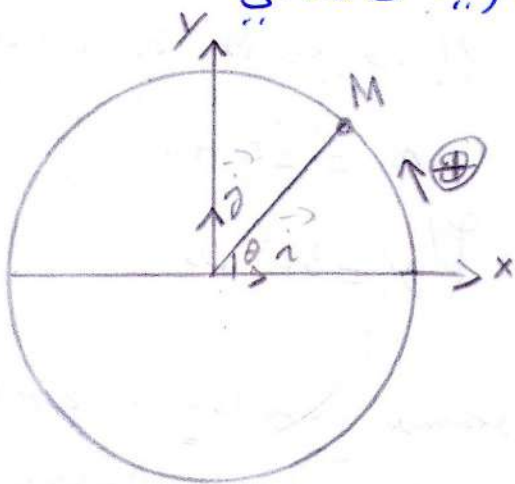
$$P = k \cdot \theta ; \theta = \omega \cdot t$$

تمرين 4



تمرين 6 :

نقطة مادية م تقو بحركة دائرية متساوية



(1) كلما أن $R = 2\text{cm}$ و $\theta = \frac{\pi}{6}$ أحسب مساحة القوس المقطوع

(2) نعرف النقطة المادية م بالإحداثيات التالية في المعلم الكارتيزي :

$$\begin{cases} x = R \cos \theta \\ y = R \sin \theta \end{cases}$$

1. أكتب شعاع الموضع \vec{OM}

2. أكتب شعاع السرعة \vec{v}

3. أكتب شعاع التسارع \vec{a}

4. أكتب معادلة المسار

5. باستخدام المعلم القطبي و باختيار

$$R = \rho = k\theta^2, \theta = \omega t$$

6. أكتب شعاع الموضع \vec{OM}

7. أكتب شعاع السرعة \vec{v}

8. أكتب شعاع التسارع \vec{a}

جسم M فوق سطح كروي ينزلق بدون سرعة ابتدائية وبدون احتكاك من النقطة M على النقطة M'

1. باستخدام المعلم الذاتي $(\frac{1}{R}, \frac{1}{R}, \frac{1}{R})$

أكتب المعادلتين التفاضليتين للحركة مع تمثيل القوى

2. استنتج عبارة السرعة $v(\theta)$ على المستوى الكروي

3. استنتج عبارة رد الفعل N

4. حدد الزاوية التي يفصل بها الجسم عن السطح الكروي

تمرين 5 :

نرود الفضاء بالمعلم $R(Oxy)$

ذو الأساس المتعامد المتجانس والمباشر $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ نعطى إحداثيات

النقاط A ; B ; C كالآتي

$$A(-2, -2, 2); B(-3, 1, 4)$$

$$C(-1, 2, -2)$$

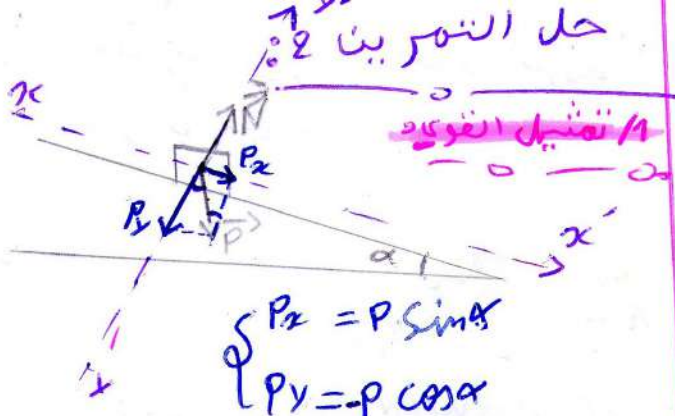
1. مثل النقاط في المعلم .

2. حسب مركبات و طويلتي الشعاعين \vec{AB} و \vec{AC} (مع الرسم) .

3. حسب ارجداء السلمي للشعاعين \vec{AB} و \vec{AC} و استنتج الزاوية المحصورة بينهما .

أ حسب الشعاع $\vec{V} = \vec{AB} \wedge \vec{AC}$ و استنتج مساحة المثلث ABC .

حل التمرين 1



1/ تحليل القوى

$$\begin{cases} P_x = P \sin \alpha \\ P_y = -P \cos \alpha \end{cases}$$

2/ تسارع الحركة وطبيعتها

بنطبق المبدأ الثاني لنيوتن للحركة

$$\begin{aligned} \sum \vec{F}_{ext} &= m \vec{a} \\ \vec{P} + \vec{N} &= m \vec{a} \end{aligned}$$

على Ox

$$P_x + 0 = m a_x$$

$$mg \sin \alpha = m a_x$$

$$a_x = g \sin \alpha$$

على Oy

$$P_y + N = m a_y$$

$$-mg \cos \alpha + N = m a_y$$

لا توجد حركة على Oy لهذا $a_y = 0$
 إذاً

$$a = a_x = g \sin \alpha = 10 \sin 30 = 5 \text{ m/s}^2$$

النسبة بانتظام (ع) بت إذا الحركة مستقيمة متغيرة بانتظام

حساب v_B بطريقتين

ط 1: بتطبيق معذوفية الزمن بين A و B

$$v_B^2 - v_A^2 = 2a(x_B - x_A)$$

$$v_B^2 = 2g \sin \alpha \cdot AB$$

$$v_B = \sqrt{2g \sin \alpha \cdot AB} = \sqrt{2 \cdot 10 \cdot 5 \cdot 4}$$

$$v_B = 6,32 \text{ m/s}$$

1/ إلا حدائيات المستعملة هي

* إلا حدائيات الكارثيزية

2/ شعاع الموضع \vec{OM}

$$\vec{OM} = x \vec{i} + y \vec{j}$$

$$\vec{OM} = (2t + 3) \vec{i} + (3t^2 - 5) \vec{j}$$

* شعاع السرعة \vec{v}

$$\vec{v} = \frac{d\vec{OM}}{dt}$$

$$\vec{v} = 2 \vec{i} + 6t \vec{j}$$

* شعاع التسارع \vec{a}

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$$

$$\vec{a} = 6 \vec{j}$$

3/ طول شعاع التسارع $\|\vec{a}\|$

$$\|\vec{a}\| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2}$$

$$\|\vec{a}\| = \sqrt{6^2} = 6 \text{ m/s}^2$$

* إذاً $a = cte$ نستنتج أن الحركة مستقيمة متغيرة بانتظام

$$\vec{M} = k\theta \vec{u}_p$$

تسارع السرعة القطبي:

$$\vec{v} = \frac{d\vec{OM}}{dt} = \dot{p} \vec{u}_p + p \dot{\theta} \vec{u}_\theta$$

$$\vec{v} = k\dot{\theta} \vec{u}_p + k\theta \dot{\theta} \vec{u}_\theta$$

$$\begin{cases} \dot{\theta} = w \\ \vec{u}_p = \dot{\theta} \vec{u}_\theta \end{cases}$$

$$\vec{v} = k \cdot w \vec{u}_p + k\theta w \vec{u}_\theta$$

$$\vec{v} = k \cdot w (\vec{u}_p + \theta \vec{u}_\theta)$$

تسارع التسارع القطبي:

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = (\dot{p} - p\dot{\theta}^2) \vec{u}_p + (p\ddot{\theta} + 2\dot{p}\dot{\theta}) \vec{u}_\theta$$

$$\begin{cases} p = k\theta \\ \dot{p} = k\dot{\theta} = kw \end{cases} \Rightarrow w = ct \begin{cases} \dot{\theta} = \dot{w} = 0 \\ \ddot{\theta} = k\ddot{\theta} = kw = 0 \end{cases}$$

$$\vec{a} = (\dot{p} - p\dot{\theta}^2) \vec{u}_p + (p\ddot{\theta} + 2\dot{p}\dot{\theta}) \vec{u}_\theta$$

$$\vec{a} = -p\dot{\theta}^2 \vec{u}_p + 2\dot{p}\dot{\theta} \vec{u}_\theta$$

$$\vec{a} = -k\theta \dot{\theta}^2 \vec{u}_p + 2k\dot{\theta} \cdot \dot{\theta} \vec{u}_\theta$$

$$\dot{\theta} = w$$

$$\vec{a} = -k\theta w^2 \vec{u}_p + 2kw w \vec{u}_\theta$$

$$\vec{a} = k(-\theta w^2 \vec{u}_p + 2w w \vec{u}_\theta)$$

تطبيق نظرية الطاقة الحركية

بين A و B نجد:

$$W_{A \rightarrow B} = \Delta E_c$$

$$W(p) + W(N) = E_{cB} - E_{cA}$$

$$mgh = \frac{1}{2} m v_B^2$$

$$v_B^2 = 2gh$$

$$h = AB \cdot \sin 30$$

$$v_B = \sqrt{2gh} = \sqrt{2 \cdot 10 \cdot 4 \cdot 0,5}$$

$$v_B = 6,32 \text{ m/s}$$

تسارع رد الفعل N:

$$-mg \cos \alpha + N = m a_y$$

$$-mg \cos \alpha + N = 0 \quad a_y = 0$$

$$N = mg \cos \alpha$$

تسارع زاوية:

$$p = k\theta ; \theta = w \cdot t$$

تسارع الوضع القطبي OM:

$$\vec{OM} = p \cdot \vec{u}_p$$

$$mg \sin \theta + 0 = m \delta_T \quad : \text{قانون نيوتن الثاني}$$

$$\delta_T = \frac{dv}{dt}$$

$$\frac{dv}{dt} = g \sin \theta \quad \text{--- (1)}$$

$$mg \cos \theta - N = m \delta_N$$

: قانون نيوتن الثاني

$$\delta_N = \frac{v^2}{R}$$

$$mg \cos \theta - N = m \frac{v^2}{R} \quad \text{--- (2)}$$

نلاحظ ان السرعة في (1) هي v

لا يمكننا استخدام المعادلة (2) لان N مجهول واذ استخدمنا المعادلة (1)

$$\frac{dv}{dt} = g \sin \theta$$

لا يمكننا التكامل لانه لا يوجد متغيران كـ v و theta
اذنا نتخلص من احداهما
نضرب الطرفين في $\frac{d\theta}{d\theta}$

$$\frac{d\theta}{d\theta} \cdot \frac{dv}{dt} = g \sin \theta \cdot \frac{d\theta}{d\theta}$$

$$\frac{dv}{d\theta} \cdot \frac{d\theta}{dt} = g \sin \theta$$

$$\frac{d\theta}{dt} = \dot{\theta}$$

$$\frac{dv}{d\theta} \cdot \frac{v}{R} = g \sin \theta$$

$$\dot{\theta} = \frac{v}{R}$$

$$v \cdot dv = R g \sin \theta \cdot d\theta$$

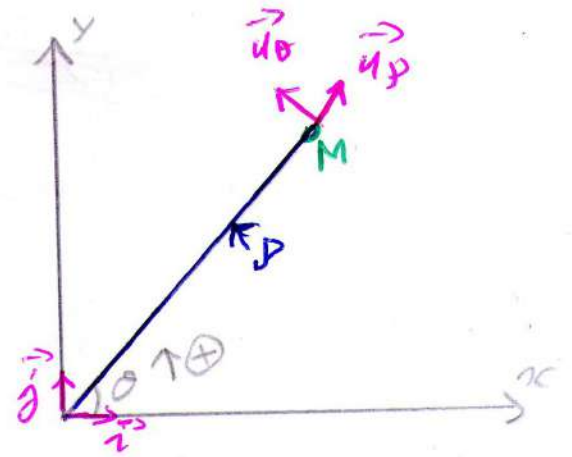
$$\int_{v_0}^{v_{\theta}} v \cdot dv = R g \int_{\theta_0}^{\theta} \sin \theta \cdot d\theta$$

كتابة "x و y" بدلالة "theta"

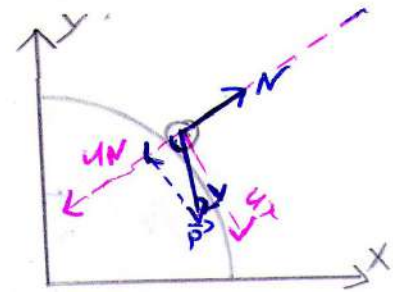
$$x = R \cos \theta$$

$$y = R \sin \theta$$

التفصيل



حل التمرين 4



$$P_M = P \cos \theta \quad N_M = -N$$

$$P_T = P \sin \theta \quad N_T = 0 \Rightarrow P = mg$$

المعادلتين اللتان هما شرطان للحركة

بتطبيق المبدأ الثاني لنيوتن للحركة نجد:

$$\sum F_{ext} = m \vec{a}$$

$$mg(3\cos\theta - 2) = 0$$

$$3mg\cos\theta - 2mg = 0$$

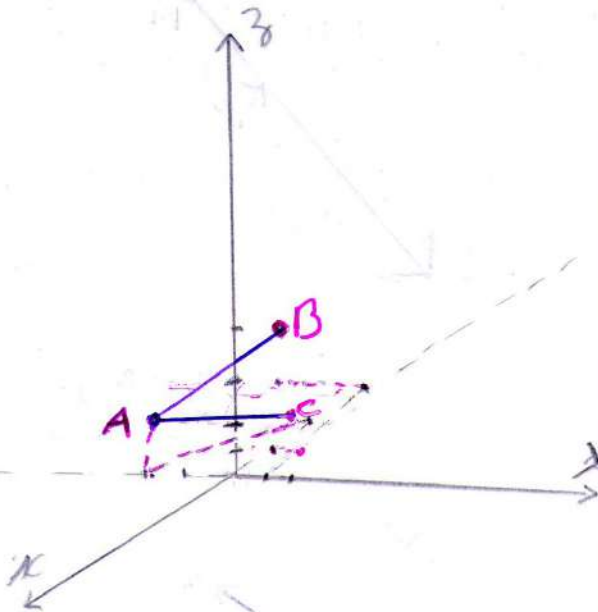
$$3mg\cos\theta = 2mg$$

$$\cos\theta = \frac{2}{3}$$

المستقر الزاوية
SHIFT + cos

$$\theta = 48,189^\circ$$

حل التمرين 5



$$\vec{AB} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\vec{AC} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ -4 \end{pmatrix}$$

$$\vec{AB} \begin{pmatrix} -3 - (-2) \\ 1 - (-2) \\ 4 - (2) \end{pmatrix}$$

$$\vec{AC} \begin{pmatrix} -1 - (-2) \\ 2 - (-2) \\ -2 - 2 \end{pmatrix}$$

$$\|\vec{AB}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

$$\|\vec{AB}\| = \sqrt{(-1)^2 + (3)^2 + (2)^2} = \sqrt{14} \approx 3,741$$

$$\|\vec{AC}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} = \sqrt{(1)^2 + (4)^2 + (-4)^2}$$

$$\|\vec{AC}\| = \sqrt{33}$$

$$\frac{v^2}{2} \Big|_{v_0}^{v(\theta)} = Rg[-\cos\theta]_{\theta_0}^{\theta} \quad \left\{ \begin{array}{l} v_0 = 0 \\ \theta_0 = 0 \end{array} \right.$$

$$\frac{v(\theta)^2}{2} - \frac{v_0^2}{2} = Rg[-\cos\theta - (-\cos 0)]$$

$$\frac{v(\theta)^2}{2} = Rg(-\cos\theta + 1)$$

$$v(\theta)^2 = 2Rg(1 - \cos\theta)$$

$$v(\theta) = \sqrt{2Rg(1 - \cos\theta)}$$

المستقر الزاوية 13

$$mg\cos\theta - N = m\frac{v^2}{R}$$

$$N = (v)$$

$$mg\cos\theta - N = m\frac{v^2}{R}$$

$$N = mg\cos\theta - m\frac{v^2}{R}$$

$$N = mg\cos\theta - \frac{m[2Rg(1 - \cos\theta)]}{R}$$

$$N = mg\cos\theta - 2mg + 2mg\cos\theta$$

$$N = -2mg + 3mg\cos\theta$$

$$N = mg(3\cos\theta - 2)$$

المستقر الزاوية التي يفقد الجسم المسطح 14

نريد معرفة إذا كان الجسم المسطح هو

$$N = 0$$

$$mg(3\cos\theta - 2) = 0$$

$$3mg\cos\theta - 2mg = 0$$

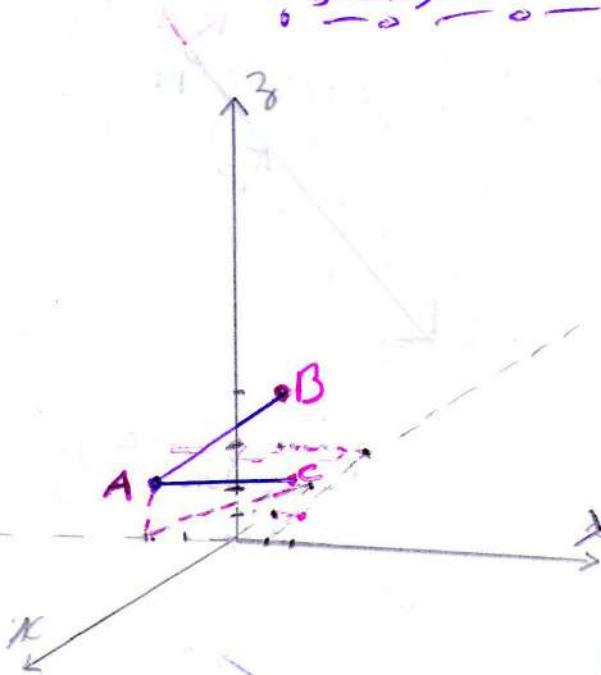
$$3mg\cos\theta = 2mg$$

$$\cos\theta = \frac{2}{3}$$

بالاسترخاء الزاوية
SHIFT + cos

$$\theta = 48,189^\circ$$

حل التمرين 5



$$\vec{AB} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\vec{AC} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ -4 \end{pmatrix}$$

$$\vec{AB} \begin{pmatrix} -3 - (-2) \\ 1 - (-2) \\ 4 - (2) \end{pmatrix}$$

$$\vec{AC} \begin{pmatrix} -1 - (-2) \\ 2 - (-2) \\ -2 - 2 \end{pmatrix}$$

$$\|\vec{AB}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

$$\|\vec{AB}\| = \sqrt{(-1)^2 + (3)^2 + (2)^2} = \sqrt{14} \approx 3,741$$

$$\|\vec{AC}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} = \sqrt{(1)^2 + (4)^2 + (-4)^2}$$

$$\|\vec{AC}\| = \sqrt{33}$$

$$\frac{v^2}{2} \Big|_{v_0}^{v(\theta)} = Rg[-\cos\theta]_0^\theta \int_{v_0}^{v(\theta)}$$

$$\frac{v(\theta)^2}{2} - \frac{v_0^2}{2} = Rg[-\cos\theta - (-\cos 0)]$$

$$\frac{v(\theta)^2}{2} = Rg(-\cos\theta + 1)$$

$$v(\theta)^2 = 2Rg(1 - \cos\theta)$$

$$v(\theta) = \sqrt{2Rg(1 - \cos\theta)}$$

N = القوة رد الفعل / 3

$$mg\cos\theta - N = m \frac{v^2}{R}$$

$$v = v(\theta)$$

$$mg\cos\theta - N = m \frac{v^2}{R}$$

$$N = mg\cos\theta - m \frac{v^2}{R}$$

$$N = mg\cos\theta - m \frac{2Rg(1 - \cos\theta)}{R}$$

$$N = mg\cos\theta - 2mg + 2mg\cos\theta$$

$$N = -2mg + 3mg\cos\theta$$

$$N = mg(3\cos\theta - 2)$$

14 الزاوية التي يقاد بها الجسم المسطح الكروي

نقط مسافة (جسم المسطح هو

$$N = 0$$

• \hat{ABC} حساب المساحة

$$S = \frac{\|\vec{AB} \wedge \vec{AC}\|}{2}$$

$$S = \frac{\sqrt{(2)^2 + (-2)^2 + (-7)^2}}{2} = \frac{\sqrt{453}}{2} \mu$$

$$S \approx 10,641 \mu$$

• $\vec{AB} \wedge \vec{AC}$ حساب المتجه

$$\vec{AB} = 1\vec{i} + 3\vec{j} + 2\vec{k}$$

$$\vec{AC} = 1\vec{i} + 4\vec{j} + 4\vec{k}$$

$$\vec{AB} \cdot \vec{AC} = 1 \cdot 1 + 4 \cdot 3 + 2 \cdot 4$$

$$\vec{AB} \cdot \vec{AC} = 3$$

• $\cos(\hat{ABC})$ حساب الزاوية
 $\cos(\hat{ABC}) = \frac{\vec{AB} \cdot \vec{AC}}{\|\vec{AB}\| \cdot \|\vec{AC}\|}$

$$\vec{AB} \cdot \vec{AC} = \|\vec{AB}\| \cdot \|\vec{AC}\| \cdot \cos(\hat{ABC})$$

$$\cos(\hat{ABC}) = \frac{\vec{AB} \cdot \vec{AC}}{\|\vec{AB}\| \cdot \|\vec{AC}\|}$$

$$\cos(\hat{ABC}) = \frac{3}{\sqrt{14} \cdot \sqrt{33}}$$

$$\cos(\hat{ABC}) \approx 0,139$$

$$\alpha \approx 89,01^\circ$$

• $\vec{AB} \wedge \vec{AC}$ حساب المتجه

$$\vec{AB} \wedge \vec{AC} = \begin{vmatrix} +\vec{i} & -\vec{j} & +\vec{k} \\ 1 & 3 & 2 \\ 1 & 4 & 4 \end{vmatrix}$$

$$\vec{AB} \wedge \vec{AC} = (-4 \cdot 3 - 4 \cdot 2)\vec{i} - (-4 \cdot 1 - 1 \cdot 2) + (4 \cdot 1 - 1 \cdot 3)\vec{k}$$

$$\vec{AB} \wedge \vec{AC} = -20\vec{i} + 2\vec{j} - 7\vec{k}$$

المسار $\theta > \omega$

$$y^2 + x^2 = R^2$$

$$(R \cos \theta)^2 + (R \sin \theta)^2 = R^2$$

$$R^2 (\cos^2 \theta + \sin^2 \theta) = R^2$$

المسار دائرة نصف قطرها

$$R = 9 \text{ cm}$$

13
المسار في المجال القطبي

$$\vec{OM} = R (\cos \theta \vec{i} + \sin \theta \vec{j})$$

$$\cos \theta \vec{i} + \sin \theta \vec{j} = U_p$$

$$R = k \theta^2$$

$$\vec{OM} = k \theta^2 \cdot U_p$$

المسار $\theta > \omega$

$$R = k \theta^2$$

$$v = \frac{d\vec{OM}}{dt} = 2k\theta \vec{U}_p + k\theta^2 \vec{U}_\theta$$

$$\vec{v} = 2k\omega \vec{U}_p + k\theta^2 \omega \vec{U}_\theta$$

$$\vec{v} = k\omega (2\vec{U}_p + \theta \vec{U}_\theta)$$

مسار التمرير θ

مسار θ في القوس

$$s = R \cdot \theta = 9 \times 10^{-2} \cdot \frac{\pi}{2}$$

$$s = \pi \times 10^{-2} = 3,14 \times 10^{-2} \text{ m}$$

المسار $\theta > \omega$

$$\vec{OM} = x \vec{i} + y \vec{j}$$

$$\begin{cases} x = R \cos \theta \\ y = R \sin \theta \end{cases}$$

$$\vec{OM} = R (\cos \theta \vec{i} + \sin \theta \vec{j})$$

المسار $\theta > \omega$

$$\vec{v} = \frac{d\vec{OM}}{dt} = R\dot{\theta} (-\sin \theta \vec{i} + \cos \theta \vec{j})$$

المسار $\theta > \omega$

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = R\ddot{\theta} (-\sin \theta \vec{i} + \cos \theta \vec{j}) +$$

$$R\dot{\theta} \cdot [\dot{\theta} (-\cos \theta \vec{i} - \sin \theta \vec{j})]$$

$$\vec{a} = R\ddot{\theta} (-\sin \theta \vec{i} + \cos \theta \vec{j}) - R\dot{\theta}^2 (\cos \theta \vec{i} + \sin \theta \vec{j})$$

$$\begin{cases} x = 2t + 3 \\ y = 3t^2 - 5 \end{cases}$$

$$t = \frac{x-3}{2}$$

$$y = 3 \cdot \left(\frac{x-3}{2}\right)^2 - 5$$

$$y = 3 \cdot \frac{(x^2 + 9 - 2 \cdot 3 \cdot x)}{4} - 5$$

$$y = \frac{3x^2 + 27 - 6x - 20}{4}$$

$$y = \frac{1}{4} (3x^2 - 6x + 7)$$

سعة التواء $\vec{r}(\varepsilon)$:

$$\vec{\delta} = \frac{d\vec{v}}{dt} = (\ddot{p} - p\dot{\theta}^2)\vec{u}_p + (p\ddot{\theta} + 2\dot{p}\dot{\theta})\vec{u}_\theta$$

$$\vec{\delta} = (2k\dot{\theta}^2 - k\theta^2\dot{\theta}^2)\vec{u}_p + (k\theta\ddot{\theta} + 2\dot{p}\dot{\theta})\vec{u}_\theta$$

$$\begin{cases} \dot{\theta} = w \\ \ddot{\theta} = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} \dot{p} = 2kw \end{cases}$$

$$\vec{\delta} = -k\theta^2\dot{\theta}^2\vec{u}_p + 4k\theta\dot{\theta}^2\vec{u}_\theta$$

$$\vec{\delta} = k\dot{\theta}^2(-k\theta^2\vec{u}_p + 4\vec{u}_\theta)$$

إذا قمنا بتحويل العبارة السابقة إلى السرعة في المسار فالتحويل صحيح والسبب أن المشتق يختلف في R لا يبقى ثابت هكذا

$$\vec{v} = R\dot{\theta}(-\sin\theta\vec{i} + \cos\theta\vec{j})$$

عند تحويلها نعرض $R = k\theta^2$ ولكن النتيجة ستكون خاطئة ولهذا نشق \vec{v} في الوضع الصحيح لنحصل على نتيجة صحيحة

تابع θ : H
 سرعة المسار : $y = f(x)$

$$\begin{cases} x = 2t + 3 \\ y = 3t^2 - 5 \end{cases}$$

$$t = \frac{x-3}{2}$$

$$y = 3 \cdot \left(\frac{x-3}{2}\right)^2 - 5$$

$$y = 3 \cdot \frac{(x^2 + 9 - 2 \cdot 3 \cdot x)}{4} - 5$$

$$y = \frac{3x^2 + 27 - 6x - 20}{4}$$

$$y = \frac{1}{4} (3x^2 - 6x + 7)$$

$$y = \frac{1}{4} (3x^2 - 6x + 7)$$

نتيجة المسار $\vec{r}(\varepsilon)$:

$$\vec{r} = \frac{d\vec{v}}{dt} = (\ddot{p} - p\dot{\theta}^2)\vec{u}_p + (p\ddot{\theta} + 2\dot{p}\dot{\theta})\vec{u}_\theta$$

$$\vec{r} = (2k\dot{\theta} - k\theta^2)\vec{u}_p + (k\theta^2 + 2(2k\dot{\theta}))\vec{u}_\theta$$

$$\begin{cases} \dot{\theta} = w \\ \ddot{\theta} = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \dot{p} = 2k\dot{\theta} = 2kw \end{cases}$$

$$\vec{r} = -k\theta^2 \vec{u}_p + 4k\dot{\theta}^2 \vec{u}_\theta$$

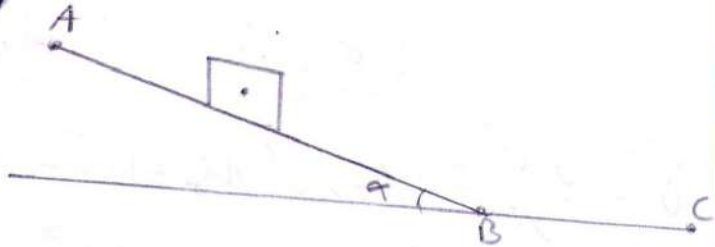
$$\vec{r} = k\dot{\theta}^2 (-k\theta^2 \vec{u}_p + 4\vec{u}_\theta)$$

إذا قمنا بتحويل العبارة السابقة إلى السرعة في المسار فلن نحصل على نتيجة صحيحة والسبب أن الأسس تتفاوت يختلف $R \subset \mathbb{R}^3$ لا يبقى ثابت هكذا

$$\vec{v} = R\dot{\theta}(-\sin\theta \vec{e}_1 + \cos\theta \vec{e}_2)$$

عند تحويلها نعوض بـ $R = k\theta^2$ ولكن النتيجة ستكون خاطئة ولهذا نشتق سرعة الوضع القطبي لنحصل على نتيجة صحيحة

نتيجة المسار $\vec{r} = f(\theta)$



تمرين 3

تتحرك نقطة مادية كتلتها m تحت تأثير القوة \vec{F} تعطى بـ (نظام إحداثيات):

$$\vec{F} = x^2 \vec{i} + x \cdot y \vec{j}$$

1/ أ حسب كمال النقطة المادية من النقطة $O(0,0)$ إلى النقطة $A(4,4)$

ثم على المسار $y = x^2$ ماذا نستنتج

2/ ماذا يساوي التغيير في الطاقة الميكانيكية في هذه الحالة

3/ برهن أن $W = \Delta E_c$ $\theta \rightarrow A$

4/ إذا فرضنا أن النقطة المادية انتقلت عبر المسار (ب) أ حسب السرعة v_A كمال أن $v_0 = 0 \text{ m/s}$

بـ $m = 1 \text{ kg}$

تمرين 4

نقطة مادية معرفة بالإحداثيات التالية:

$$\begin{cases} x = 2t + 1 \\ y = 3t^2 - 5 \end{cases}$$

1/ أ كتب شعاع الموقع \vec{OM}

* شعاع السرعة \vec{v}

* شعاع التسارع \vec{a}

2/ أ حسب طولية \vec{a} و \vec{v} استنتج طبيعة الحركة

3/ أ كتب معادلة المسار $y = f(x)$

تمرين 1: جسم كتلته m

يتحرك على مستوي مائل من الأسفل إلى الأعلى تحت تأثير قوة احتكاك ثابتة F_0 على الجزء AB و بعدها يتنقل إلى الجزء BC دون احتكاك ليتوقف عند النقطة C (جزء أفقي)

1/ بتطبيق المبدأ الأساسي للتحرية حدد تسارع الحركة a وطبيعة الحركة

2/ كمال أن $v_A = 0 \text{ m/s}$ حدد المعادلة الزمنية للسرعة $v(t)$

3/ جد عبارة السرعة v_B

4/ أ كتب المعادلة الزمنية للحركة $x(t)$

5/ عيّن عبارة رد الفعل الناظمي N

II على الجزء BC

1- أ حدد تسارع الحركة a وطبيعة الحركة على BC

تمرين 2

جسيم كتلته m يتحرك نحو الأسفل

على مستوي مائل بزاوية $\alpha = 30^\circ$ و طول L و معامل احتكاك f

1/ بتطبيق المبدأ الأساسي للتحرية

جد تسارع الحركة و استنتج طبيعة الحركة

2/ جد السرعة اللحظية في الجزء AB * استنتج السرعة عند B

3/ أ حسب المسافة التي يتوقف عندها الجسيم لها يصل إلى الجزء BC (معامل احتكاك f)

تعطى:

$$L = 90 \text{ m}, g = 10 \text{ m/s}^2$$

$$m = 10 \text{ kg}, v_A = 0 \text{ m/s}$$

لا توجد حركة في y إذا

$$\delta_{xc} = \delta = g \sin \alpha - \frac{F_0}{m}$$

المعادلة الزمنية للسرعة $v(t)$:
 لدينا :

$$\delta = g \sin \alpha - \frac{F_0}{m}$$

$$\delta = \frac{dv}{dt}$$

$$\frac{dv}{dt} = g \sin \alpha - \frac{F_0}{m}$$

$$dv = \left(g \sin \alpha - \frac{F_0}{m} \right) dt$$

بالتكامل نجد :

$$\int_{v_0=0}^{v(t)} dv = \left(g \sin \alpha - \frac{F_0}{m} \right) \int_0^t dt$$

$$v(t) = \left(g \sin \alpha - \frac{F_0}{m} \right) t$$

بما أن الحركة صغيرة بانتظام
 معادلتها الزمنية للسرعة كالسابق

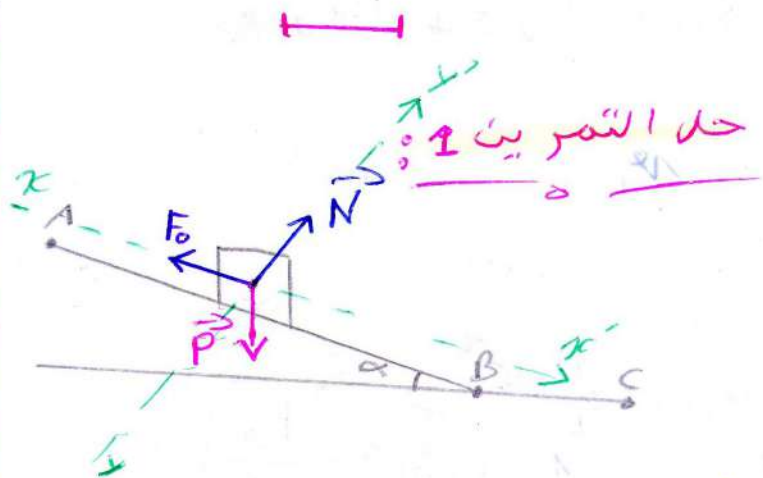
$$v(t) = \delta \cdot t + v_0$$

$$v_0 = 0$$

$$v(t) = \delta \cdot t$$

$$v(t) = \left(g \sin \alpha - \frac{F_0}{m} \right) t$$

14 حساب التسارع δ المعطى δ_T
 15 حساب التسارع δ المعطى δ_N
 عند اللحظة t $R = \frac{1}{2} m \delta^2$



التسارع δ الحركة وطبيعة الحركة

بتطبيق المبدأ الأساسي للتحرير نجد :

$$\sum \vec{F}_{ext} = m \delta$$

سكانة x :

$$\vec{P} + \vec{F}_0 + \vec{N} = m \delta$$

$$N = 0$$

$$P \sin \alpha - F_0 = m \delta_x$$

$$\delta = \delta_x$$

$$m g \sin \alpha - F_0 = m \delta_x$$

$$\delta_{xc} = g \sin \alpha - \frac{F_0}{m}$$

الحركة مستقيمة متغيرة بانتظام $\delta = cte$: y, y', y''

$$\vec{P} + \vec{F}_0 - P \cos \alpha + N = m \delta_y$$

$$-m g \cos \alpha + N = m \delta_y$$

الحركة مستقيمة متغيرة بانتظام
معادلتها الزمنية للحركة كالآتي:

$$x(t) = \frac{1}{2} a \cdot t^2 + v_0 \cdot t + x_0$$

$$\begin{cases} v_A = v_0 = 0 \text{ m/s} \\ x_0 = 0 \text{ m} \end{cases}$$

$$x(t) = \frac{1}{2} a \cdot t^2$$

$$x(t) = \frac{1}{2} \left(g \sin \alpha - \frac{F_0}{m} \right) t^2$$

كثافة (د) الفعل N

$$-mg \cos \alpha + N = m \cdot a_y$$

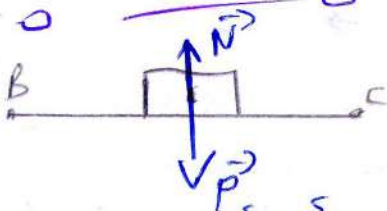
$$a_y = 0$$

$$-mg \cos \alpha + N = 0$$

$$N = mg \cos \alpha$$

III

1-1 "س" الحركة و طبيعتها كـ B



تطبيق المبدأ الثاني لنيوتن للحركة

$$\vec{F}_{\text{ext}} = m \cdot \vec{a}$$

$$\vec{P} + \vec{N} = m \cdot \vec{a}$$

$$0 + 0 = m \cdot a \Rightarrow a = 0 \text{ m/s}^2$$

III سرعة الحركة v_B

تطبيق معادلات وقت الزمن بين A و B نجد:

$$v_B^2 - v_A^2 = 2 \cdot a \cdot (x_B - x_A)$$

$$x_B - x_A = AB$$

$$a = g \sin \alpha - \frac{F_0}{m}$$

$$v_A = v_0 = 0 \text{ m/s}$$

$$v_B^2 = 2 \cdot \left(g \sin \alpha - \frac{F_0}{m} \right) \cdot AB$$

$$v_B = \sqrt{2 \cdot AB \cdot \left(g \sin \alpha - \frac{F_0}{m} \right)}$$

14 المعادلات الزمنية للحركة $x(t)$

لدينا:

$$v(t) = \left(g \sin \alpha - \frac{F_0}{m} \right) t$$

$$v(t) = \frac{dx(t)}{dt}$$

$$\frac{dx(t)}{dt} = \left(g \sin \alpha - \frac{F_0}{m} \right) t$$

$$dx(t) = \left(g \sin \alpha - \frac{F_0}{m} \right) t \cdot dt$$

بالتكامل نجد:

$$\int_{x_0=0}^{x(t)} dx = \left(g \sin \alpha - \frac{F_0}{m} \right) t \int_{t=0}^t dt$$

$$x(t) = \frac{1}{2} \left(g \sin \alpha - \frac{F_0}{m} \right) t^2$$

$$m g \sin \alpha - f \cdot m g \cos \alpha = m \delta x$$

$$\delta x = g \sin \alpha - f \cdot g \cos \alpha$$

$$\delta = \delta x + \delta y$$

$$\delta y = 0$$

$$\delta = \delta x = g (\sin \alpha - f \cos \alpha)$$

$$\delta = 10 (\sin 30 - 0,2 \cdot \cos 30)$$

$$\delta = 3,27 \text{ m/s}^2 \Rightarrow \delta = \text{cte} = \text{ثابتة}$$

الحركة مستقيمة متغيرة بتسارع

12 سرعة الخطية $v(t)$ نجد:

$$v(t) = \delta \cdot t + v_0$$

$$v_0 = 0 \text{ m/s}$$

$$v(t) = \delta \cdot t = 3,27 \text{ m/s}$$

$$v_B = v_0 \sin \alpha$$

بتطبيق مبدأ حفظ الزخم نجد:

$$v_B^2 - v_A^2 = 2 \delta \cdot (r_B - r_A)$$

$$\delta = 3,27 \text{ m/s}^2$$

$$(r_B - r_A) = AB = L = 10 \text{ m}$$

$$v_B^2 = 2 \delta L \Rightarrow v_B = \sqrt{2 \delta \cdot L}$$

$$v_B = \sqrt{2 \cdot 3,27 \cdot 10} = 8,08 \text{ m/s}$$

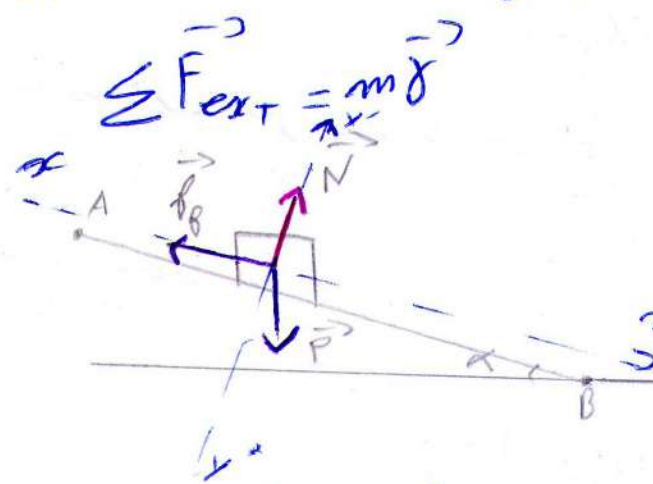
13 المسافة التي يتوقف عندها الجسم:

النسبة $\delta = 0 \text{ m/s}^2$ إذا الحركة مستقيمة منتظمة.

حل التمرين 2:

1/ تسارع الحركة وطبيعتها:

بتطبيق المبدأ الأساسي للتحرير نجد:



$$\vec{P} + \vec{f}_f + \vec{N} = m \vec{\delta}$$

بالتسقاط نجد:
على x و y

$$P \sin \alpha - f_f = m \delta x$$

$$m g \sin \alpha - f \cdot N = m \delta x$$

$$\begin{cases} f_f = f \cdot N \\ P = m g \end{cases}$$

$$-P \cos \alpha + N = m a_y$$

لا توجد حركة على y إذا $a_y = 0$

$$-m g \cos \alpha + N = 0$$

$$N = m g \cos \alpha \quad \text{--- (2)}$$

بتعويض (2) في (1) نجد:

المعادلة الزمنية للحركة

$$x(t) = \frac{1}{2} \gamma t^2 + v_0 t + x_0$$

$$\begin{cases} v_0 = v_B = 8,08 \text{ m/s} \\ t = 4 \text{ s} \\ \gamma = -2 \text{ m/s}^2 \end{cases}$$

$$x(t) = \frac{1}{2} (-2) (4)^2 + (8,08) (4) = 16 \text{ m}$$

$$x = 16 \text{ m}$$

وهي مسافة التوقف للجسم في حد التثريب 3

حساب العمل من $A(9;4) \rightarrow S; 0(0,0)$

$$dW = F \cdot dl$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \int F \cdot dl$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \int (x^2 y \vec{i} + x y^2 \vec{j}) \cdot (dx \vec{i} + dy \vec{j})$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \int (x^2 y \cdot dx + x y^2 \cdot dy)$$

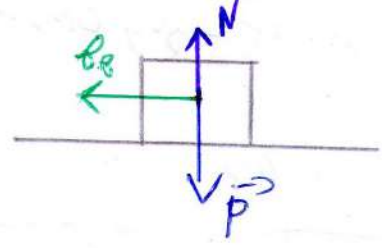
لا يمكن اجراء التكامل بتفسيره يجب جعل المعادلة المتغيرة واحدا

$x = ax + b$ معادلة المستقيم من المبدأ (0A)

$$a = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} = \frac{4 - 0}{2 - 0} = 2$$

$$a = 2$$

سر الجزء BC



$$\sum \vec{F}_{ext} = m \vec{\gamma}$$

$$\vec{P} + \vec{N} + \vec{f}_f = m \vec{\gamma}$$

بالإسقاط نجد

$$0 + 0 - f \cdot N = m \gamma$$

$$P = N = mg$$

$P \perp BC ; N \perp BC$ الإسقاط يساوي صفر

$$-fmg = m \gamma$$

$$\gamma = -f \cdot g = 0,2 \cdot 10 = -2 < 0$$

$$v(t) = \gamma \cdot t + v_0$$

v_0 سرعة البداية على المسار BC وهي v_B

$$v(t) = \gamma t + v_B$$

$$\begin{cases} \gamma = -2 \\ v_B = 8,08 \end{cases}$$

$$v(t) = -2t + 8,08$$

لما يتوقف الجسم $v(t) = 0$

$$-2t + 8,08 = 0$$

$$t = \frac{8,08}{2} = 4 \text{ s}$$

وهي لحظة التوقف

$$y = x^2$$

$$dy = 2x dx$$

$$W = \int_{0 \rightarrow A} (x^2 \cdot \vec{x}_i + x y \vec{j}) \cdot (dx \vec{i} + dy \vec{j})$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \int_0^2 (x^2 \cdot x^2 \cdot dx + x \cdot x^2 \cdot 2 dx)$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \int_0^2 x^4 dx + \int_0^2 2x^3 dx$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \int_0^2 x^4 dx + 2 \int_0^2 x^3 dx$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \frac{1}{5} x^5 \Big|_0^2 + 2 \cdot \frac{x^4}{4} \Big|_0^2$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \frac{32}{5} + \frac{16}{4} = \frac{128 + 80}{20}$$

$$= \frac{59}{5} J = 11.8 J$$

العمل غير متساوي والقوى غير
محافظة

التغير في الطاقة الميكانيكية
 ΔE_M مساوي مع العمل القوي الغير
محافظة

$$\Delta E_M = \sum W(F) \quad \left(\begin{array}{l} \text{الغير} \\ \text{محافظة} \end{array} \right)$$

يعين الـ b نعوض في حدى التفاضل
ونتحقق

$$y = 2x + b$$

$$O(0;0) \Rightarrow 0 = 2(0) + b \Rightarrow b = 0$$

$$A(2;4) \Rightarrow 4 = 2(2) + b \Rightarrow b = 0$$

$$y = 2x$$

$$dy = 2 dx$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \int_{x_0}^{x_A} (x^2 \cdot (2x) \cdot dx + x \cdot (2x) dx)$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \int_0^2 2x^3 dx + \int_0^2 2x^2 dx$$

$$W_{0 \rightarrow A} = 2 \int_0^2 x^3 dx + 2 \int_0^2 x^2 dx$$

$$W_{0 \rightarrow A} = 2 \cdot \frac{x^4}{4} \Big|_0^2 + 2 \cdot \frac{x^3}{3} \Big|_0^2$$

$$W_{0 \rightarrow A} = 2 \cdot \frac{(2)^4}{4} + 2 \cdot \frac{(2)^3}{3}$$

$$W_{0 \rightarrow A} = 2 \cdot \frac{16}{4} + 2 \cdot \frac{8}{3}$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \frac{32}{4} + \frac{16}{3} = \frac{160}{12} J = \frac{40}{3} J$$

$$= 13.33 J$$

$$y = x^2 \quad \text{العمل (ب) مساوي}$$

$$v_A^2 = \frac{2W}{m} + v_0^2$$

$$v_A = \sqrt{\frac{2W}{m} + v_0^2}$$

$$v_A = \sqrt{\frac{2 \cdot 10,4}{1} + 2}$$

$$v_A = 4,774 \text{ m/s}$$

حد التثريب 4

شعاع الوضوء OM

$$\vec{OM} = x\vec{i} + y\vec{j}$$

$$\vec{OM} = (2t+1)\vec{i} + (3t^2-5)\vec{j}$$

شعاع السرعة v

$$\vec{v} = \frac{d\vec{OM}}{dt} = \frac{dx}{dt}\vec{i} + \frac{dy}{dt}\vec{j}$$

$$\vec{v} = 2\vec{i} + 6t\vec{j}$$

شعاع التسارع a

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{dv_x}{dt}\vec{i} + \frac{dv_y}{dt}\vec{j}$$

$$\vec{a} = 6\vec{j}$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \Delta E_c$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \int_0^A F dl$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \int_0^A m \cdot \frac{dv}{dt} \cdot dl$$

$F = ma = m \frac{dv}{dt}$
 $a = \frac{dv}{dt}$

$$W_{0 \rightarrow A} = m \int_0^A dv \cdot \frac{dl}{dt}$$

$$W_{0 \rightarrow A} = m \int_0^A v \cdot dv$$

$v = \frac{dl}{dt}$

$$W_{0 \rightarrow A} = m \frac{v^2}{2} \Big|_0^A$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \frac{1}{2} m v_A^2 - \frac{1}{2} m v_0^2$$

$E_c = \frac{1}{2} m v^2$

$$W_{0 \rightarrow A} = E_{cA} - E_{c0} = \Delta E_c$$

$$W_{0 \rightarrow A} = \Delta E_c$$

حد التثريب 4

$$W_{0 \rightarrow A} = \Delta E_c = \frac{1}{2} m v_A^2 - \frac{1}{2} m v_0^2$$

$$\frac{2W_{0 \rightarrow A}}{m} = v_A^2 - v_0^2$$

$$\vec{v} = 2\vec{i} + 6t\vec{j}$$

$$\|\vec{v}\| = \sqrt{v_x^2 + v_y^2}$$

$$\|\vec{v}\| = \sqrt{(2)^2 + (6t)^2}$$

$$\|\vec{v}\| = \sqrt{4 + 36t^2} \text{ m/s}$$

$$\delta_T = \frac{d(\sqrt{4 + 36t^2})}{dt}$$

$$\delta_T = \frac{72}{2\sqrt{4 + 36t^2}}$$

$$\delta_T = \frac{72}{\sqrt{4 + 36t^2}}$$

~~المسافة = 25'515~~ ~~المسافة = 25'515~~

~~$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\|\vec{v}\|^2}{2} \right) = \frac{d}{dt} \left(\frac{\sqrt{4 + 36t^2}}{2} \right)^2$$

$$= \frac{4 + 36(2t)}{4} = \frac{40}{4} = 10 \text{ m/s}^2$$~~

المسافة $\|\vec{r}\|$ وطبيعة الحركة

$$\|\vec{r}\| = \sqrt{r_x^2 + r_y^2} = \sqrt{6^2}$$

$$\|\vec{r}\| = 6 \text{ m/s}^2$$

الحركة مستقيمة متغيرة بانتظام

$$y = f(x) \text{ المسافة } x \text{ و } y$$

$$x = 2t + 1$$

$$y = 3t^2 + 5$$

$$t = \frac{x-1}{2}$$

$$y = 3 \left(\frac{x-1}{2} \right)^2 + 5$$

$$y = 3 \frac{(x^2 + 1^2 - 2(x)(1))}{2^2} + 5$$

$$y = \frac{3x^2 + 3 - 6x}{4} + 5$$

$$y = \frac{3x^2 - 6x + 3 - 20}{4}$$

$$y = \frac{3x^2 - 6x - 17}{4}$$

$$y(x) = \frac{1}{4} (3x^2 - 6x - 17)$$

المسافة $\|\vec{r}\|$ وطبيعة الحركة

$$\delta_T = \frac{d\|\vec{v}\|}{dt}$$

$$\delta N_{(2s)} = \frac{11 \vec{v}^2 11^2}{R} = \frac{(\sqrt{4+36E^2})^2}{4}$$

$$\delta N_{(2s)} = \frac{\sqrt{4+36(2)^2}}{4} = \frac{\sqrt{148}}{4} \text{ m/s}^2$$

$$\delta N \approx 3,04 \text{ m/s}^2$$

$$\delta T = \frac{9(\sqrt{4+36E^2})}{40} = 78$$

$$\delta T = \frac{3875}{5 \sqrt{4+36E^2}}$$

$$\delta T = \frac{1875}{\sqrt{4+36E^2}}$$

~~$$\delta N_{(2s)} = \frac{11 \vec{v}^2 11^2}{R} = \frac{(\sqrt{4+36E^2})^2}{4}$$

$$\delta N_{(2s)} = \frac{\sqrt{4+36(2)^2}}{4} = \frac{\sqrt{148}}{4} \text{ m/s}^2$$

$$\delta N \approx 3,04 \text{ m/s}^2$$~~

$$\delta N = \frac{1}{4} (30^2 - 600 - 14)$$

$$\delta T = \frac{9 \sqrt{4+36E^2}}{40}$$