

## ملاحظات الميكانيك

### ملاحظات حل مسائل النواس المرن

$$1. \text{الدور الخاص وواحدته (sec)} \left\{ \begin{array}{l} T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} \\ T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} \text{ التنبؤ} \\ T_0 = \frac{\text{زمن الهزات}}{\text{عدد الهزات}} \text{ تجريبياً} \end{array} \right. \text{حسب المعطيات من ثلاثة طرق}$$

- ✓ الدور الخاص للنواس المرن لاعلاقة له بالجاذبية  $g$  ولا بسعة الاهتزاز  $X_{\max}$  (يعني لما يغيرن يبقى الدور كما هو  $T_0 = T_0'$ )
- ✓ الدور الخاص للنواس المرن له علاقة بالكتلة  $m$  (تناسب طردي) وثابت صلابة النابض  $k$  (تناسب عكسي)

$$2. \text{الاستطالة السكونية: } mg = kx_0 \Rightarrow x_0 = \frac{mg}{k} \quad \text{وإذا لم تعطى قيم } m, k$$

$$\begin{aligned} \checkmark \text{ نستطيع تبديل } k = m \cdot \omega_0^2 \text{ فيكون } x_0 = \frac{mg}{m \cdot \omega_0^2} \Rightarrow x_0 = \frac{g}{\omega_0^2} \\ \checkmark \text{ نربع ونعزل } x_0 \Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{x_0}{g}} \end{aligned}$$

$$3. \left\{ \begin{array}{l} \text{قوة الارجاع (N)} \quad \bar{F} = -k\bar{x} \\ \text{التسارع (m.s}^{-2}) \quad \bar{a} = -\omega_0^2 \bar{x} \end{array} \right. \text{لما يطلبن رح يعطي قيمة المطال } x \text{ (أو اللحظة } t = 0 \text{ تكون مثلاً } x = +X_{\max})$$

$$\checkmark \text{ شدة قوة الارجاع بالقيمة المطلقة وشدة محصلة القوى هي نفسها شدة قوة الارجاع } |\Sigma F| = |m \cdot \bar{a}| = |-k\bar{x}|$$

$$4. \text{ثابت صلابة النابض } k \text{ (N.m}^{-1})$$

$$\checkmark \text{ إذا أعطانا التنبؤ الخاص } \omega_0 : k = m \cdot \omega_0^2 \text{ أو عندما يعطينا خط بياني للطاقة نحسب منه } k : \text{ من علاقة الطاقة الكلية : } E = \frac{1}{2} k X_{\max}^2 \text{ ونعزل } k$$

$$\checkmark \text{ أو نحسبه من علاقة الدور بعد تربيعها : } T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} \xrightarrow{\text{نربع}} T_0^2 = 4\pi^2 \frac{m}{k} \Rightarrow k = 4\pi^2 \frac{m}{T_0^2}$$

### 5. استنتاج التابع الزمني:

$$(1) \text{ نكتب الشكل العام: } \bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$$

$$(2) \text{ نعين الثوابت: } \omega_0, X_{\max}, \bar{\varphi}$$

$$(3) \text{ نعوض الثوابت بالشكل العام}$$

$$\omega_0 \text{ التنبؤ الخاص (rad.s}^{-1}) : \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} \text{ أو } \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$X_{\max} \leftarrow \frac{\text{طول القطعة المستقيمة}}{2} \text{ تعني كلها} \quad \begin{array}{l} \text{سعة الحركة ، سعة الاهتزاز ، ضمن جدول مرونة النابض ،} \\ \text{تعيين } \bar{\varphi} \text{ من شروط البدء} \end{array}$$

الاتجاه الموجب: $v > 0$ : السرعة موجبة ، الاتجاه السالب: $v < 0$ : السرعة سالبة	في الوضعيين الطرفين $x = \pm X_{\max}$ تنعدم السرعة في كلا الاتجاهين $v = 0$
<ul style="list-style-type: none"> <li>شروط البدء: <math>t = 0, x = \frac{X_{\max}}{2}</math> : الاتجاه سالب مثلاً</li> <li>نعوض شروط البدء بتابع المطال: <math>\bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})</math></li> <li><math>\frac{X_{\max}}{2} = X_{\max} \cos(\frac{\pi}{2} (0) + \bar{\varphi})</math></li> <li><math>\Rightarrow \cos \bar{\varphi} = +\frac{1}{2} \left\{ \begin{array}{l} \bar{\varphi} = +\frac{\pi}{3} \text{ rad (إما)} \\ \bar{\varphi} = -\frac{\pi}{3} \text{ rad (أو)} \end{array} \right.</math></li> <li>نختار <math>\bar{\varphi}</math> قيمة التي تجعل السرعة سالبة:</li> <li><math>\bar{v} = (\bar{x})'_t = -\omega_0 X_{\max} \sin(\omega_0 t + \bar{\varphi})</math></li> <li>نعوض شروط البدء <math>t = 0, v &lt; 0</math></li> <li>لأن الاتجاه سالب <math>\bar{v} &lt; 0</math>: <math>\bar{v} = -\omega_0 X_{\max} \sin \bar{\varphi} &lt; 0</math></li> <li>مقبول <math>\bar{\varphi} = +\frac{\pi}{3} \Rightarrow \bar{v} = -\omega_0 X_{\max} \sin \left(+\frac{\pi}{3}\right) \Rightarrow v &lt; 0</math></li> <li>مرفوض <math>\bar{\varphi} = -\frac{\pi}{3} \Rightarrow \bar{v} = +\omega_0 X_{\max} \sin \left(-\frac{\pi}{3}\right) \Rightarrow v &gt; 0</math></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>شروط البدء: <math>t = 0, x = +X_{\max}</math> تركت دون سرعة ابتدائية</li> <li>نعوض شروط البدء بتابع المطال:</li> <li><math>\bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})</math></li> <li><math>+X_{\max} = X_{\max} \cos(\bar{\varphi}) \Rightarrow \cos \bar{\varphi} = 1 \Rightarrow \bar{\varphi} = 0</math></li> <li>شروط البدء: <math>t = 0, x = -X_{\max}</math> تركت دون سرعة ابتدائية</li> <li>نعوض شروط البدء بتابع المطال:</li> <li><math>\bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})</math></li> <li><math>-X_{\max} = X_{\max} \cos(\bar{\varphi}) \Rightarrow \cos \bar{\varphi} = -1 \Rightarrow \bar{\varphi} = \pi \text{ rad}</math></li> </ul>

### السرعة الخطية لمركز عتالة الجسم

$$\bar{v} = (\bar{x})'_t = -\omega_0 X_{\max} \sin(\omega_0 t + \bar{\varphi}) \text{ تابع السرعة}$$

$$v_{\max} = \omega_0 X_{\max} : \text{السرعة العظمى طويلة (موجبة)}$$

$$v = \pm \omega_0 X_{\max} : \text{سرعة المرور الاول بوضع التوازن في كلا الاتجاهين (} t = 0, x = \pm X_{\max} \text{)}$$

$$\text{حساب السرعة طويلة عند المطال } x \text{ معلوم : } v = \omega_0 \sqrt{X_{\max}^2 - x^2} \text{ وعندما يكون الاتجاه الموجب: } v > 0 \text{ : السرعة موجبة ، الاتجاه السالب: } v < 0 \text{ : السرعة سالبة}$$

7. تعيين (زمن) أو لحظات المرور بوضع التوازن لعدة مرات :

✓ إذا كانت شروط بدء الحركة من الوضعين الطرفيين ( $t = 0$  ,  $x = \pm X_{\max}$ )

الأول	الثاني	الثالث	الرابع
$t_1 = \frac{T_0}{4}$	$t_2 = \frac{3T_0}{4}$	$t_3 = \frac{5T_0}{4}$	$t_4 = \frac{7T_0}{4}$

✓ إذا كانت شروط بدء الحركة ليس من الوضعين الطرفيين

( $t = 0$  ,  $x \neq \pm X_{\max}$ )

(1) نعدم تابع المطال لأن في وضع التوازن  $x = 0$  ←  $0 = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$

$$X_{\max} \neq 0 \Rightarrow \cos(\omega_0 t + \varphi) = 0$$

(2) نضع بدل  $\cos\left(\frac{\pi}{2} + \pi k\right) = 0$  لأن  $\cos\left(\frac{\pi}{2} + \pi k\right) = 0$  حيث  $k$  عدد الدورات

التي يتعدم عندها  $\cos$ :  $k = 0, 1, 2, 3, 4, \dots$

$$\cos(\omega_0 t + \varphi) = \cos\left(\frac{\pi}{2} + \pi k\right) \Rightarrow \omega_0 t + \varphi = \frac{\pi}{2} + \pi k$$

(3) نغزل الزمن  $t$  من المعادلة السابقة حيث تكون قيم  $\omega_0$ ,  $\varphi$  معلومة من تابع

$$t = \frac{\frac{\pi}{2} + \pi k - \varphi}{\omega_0}$$

✓ نموض  $k = 0$  للحصول على زمن المرور الأول و  $k = 1$  للمرور الثاني زمن

الوصول من المطال الأعظمي الموجب إلى المطال الأعظمي السالب

$$t = \frac{T_0}{2} : (\pm X_{\max} \text{ الزمان بين الوضعيين المتناظرين})$$

8. الطاقات :

$$E = E_k + E_p \quad , \quad E = \frac{1}{2} k X_{\max}^2 : \text{ الطاقة الميكانيكية (الكلية) (مع ماكس)}$$

$$E_p = \frac{1}{2} k X^2 : \text{ الطاقة الكامنة المرونية التي يقدمها المجرب (بدون ماكس)}$$

$$E_k = E - E_p : \text{ الطاقة الحركية (من الفرق)}$$

$$E_k = \frac{1}{2} k X_{\max}^2 - \frac{1}{2} k X^2 \Rightarrow E_k = \frac{1}{2} k \left[ X_{\max}^2 - X^2 \right] \text{ معطاة بالطلب } - X^2 \text{ سعة الحركة}$$

$$x = 0 \Rightarrow E_p = 0 \Rightarrow E_k = E = \frac{1}{2} k X_{\max}^2 : \text{ الطاقة الحركية عند مرور المتحرك بوضع التوازن}$$

$$E_k = E_p : \text{ تحديد موضع (مطال } X) \text{ مركز عطالة الجسم عندما تتساوى الطاقتين الكامنة والحركية}$$

$$E = E_k + E_p \xrightarrow{\text{نعوض القوانين}} E = E_p + E_p \Rightarrow E = 2E_p \xrightarrow{\text{نعوض القوانين}} \frac{1}{2} k X_{\max}^2 = 2 \cdot \frac{1}{2} k X^2 \xrightarrow{\text{نختصر}} X^2 = \frac{X_{\max}^2}{2} \xrightarrow{\text{نجدد الطرفين}} x = \pm \frac{X_{\max}}{\sqrt{2}}$$

9. تحديد موضع (مطال  $X$ ) مركز عطالة الجسم في اللحظة  $t$  أو لحظة بدء الزمن  $t = 0$

نعوض هذا الزمن المعطى في تابع المطال فتنتج لدينا قيمة  $x$  تكون هي موضع الجسم في ذلك الزمن المعطى

10. التوابع الزمنية الموجودة داخل الكتاب

اسم التابع وقانونه	التابع الزمني	تفصيل التابع الزمني	القيمة العظمى الطويلة له
المطال (موضع الجسم) : $\bar{x}$	$\bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$	$\bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$	$\bar{x} = X_{\max}$
السرعة: $\bar{v} = (\bar{x})'_t$	$\bar{v} = -v_{\max} \cdot \sin(\omega_0 t + \varphi)$	$\bar{v} = -v_{\max} \cdot \sin(\omega_0 t + \varphi)$	$v_{\max} = \omega_0 X_{\max}$
التسارع: $\bar{a} = (\bar{v})'_t = (\bar{x})''_t$	$\bar{a} = -\omega_0^2 \bar{x}$	$\bar{a} = -\omega_0^2 \bar{x}$	$a_{\max} = \omega_0^2 X_{\max}$
قوة الإرجاع : $\bar{F} = -k\bar{x}$	$\bar{F} = -F_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$	$\bar{F} = -kX_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$	$F_{\max} = kX_{\max} = m\omega_0^2 X_{\max}$

ملاحظات حل النواس الفتل:

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{k}} : \text{ الدور الخاص للنواس الفتل}$$

✓ الدور الخاص للنواس الفتل له بالاجاذبية  $g$  ولا بسعة الاهتزاز  $\theta_{\max}$  (يعني لما يغير يبقى الدور كما هو  $T_0 = T_0$ )

✓ الدور الخاص للنواس الفتل له علاقة بعزم العطالة للنواس  $I_{\Delta}$  (تناسب طردي) وثابت فتل سلك الفتل  $k$  (تناسب عكسي)

1- عزم العطالة  $I_{\Delta}$  :

$$I_{\Delta/m} : \text{ عزم عطالة أي نقطة مادية (كتلة نقطية) هو جداء الكتلة بمربع بعدها عن محور ثابت (سلك الفتل)} \quad I_{\Delta/m} = m \cdot \frac{L^2}{4} \quad \text{الكتلة على محيط القرص} \quad I_{\Delta/m} = m \cdot r^2 \quad \text{الكتلة على طرفي الساق} \quad r = \frac{L}{2}$$

$$I_{\Delta/c} : \text{ عزم عطالة الجسم (ساق أو قرص) حول محور مار من منتصفه وعمودي على مستويته} : \quad I_{\Delta/c} = \begin{cases} \frac{1}{12} m L^2 & \text{للساق} \\ \frac{1}{2} m r^2 & \text{للقرص} \end{cases} \quad I_{\Delta/c} \text{ معطى بنص المسألة}$$

$$I_{\Delta/\text{جمله}} : \text{ عزم عطالة الجملة (بوجود كتل نقطية) هو مجموع عزوم عطالة مكونات النواس} \quad I_{\Delta/\text{جمله}} = I_{\Delta/c} + 2 \cdot I_{\Delta/m_1}$$

$$I_{\Delta} : \text{ خلاصة عزم العطالة بالنواس الفتل} \quad \begin{cases} I_{\Delta/c} & \text{لأيوجد كتل} \\ I_{\Delta/\text{جمله}} & \text{بوجود كتل} \end{cases} \quad I_{\Delta} = I_{\Delta/c} + 2 \cdot I_{\Delta/m_1}$$

$$2- \text{ ثابت فتل السلك } k : (m \cdot N \cdot \text{rad}^{-1}) \text{ إذا أعطانا النبض الخاص } \omega_0 : [k = I_{\Delta} \cdot \omega_0^2] \text{ أو نحسبه من علاقة الدور بعد تربيعها} : [k = 4\pi^2 \frac{I_{\Delta}}{T_0^2}] \quad T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{k}} \xrightarrow{\text{نربع}} T_0^2 = 4\pi^2 \frac{I_{\Delta}}{k} \Rightarrow$$

11. ملاحظات للاختيار من متعدد :

$$K = k' \frac{(2r)^4}{L} \quad \text{تستخدم هذه العلاقة فقط عند التغيير في سلك الفتل حيث} : k' : \text{ ثابت يتعلق بنوع السلك} \quad 2r : \text{ قطر مقطع السلك (ثخنه)} \quad L : \text{ طول السلك}$$

✓  $T_0$  لما يغير طول سلك الفتل ويطلب  $T_0'$  الجديد هنا فقط نجدد نسبة الطول الجديد

✓ نجعل طول سلك الفتل أربع أضعاف ما كان عليه فيكون الدور الجديد :  $T_0' = 2T_0$

✓ نجعل طول سلك الفتل ثلاثة أضعاف ما كان عليه فيكون الدور الجديد :  $T_0' = \frac{\sqrt{3}}{2} T_0$

✓ نحذف ثلاثة أضعاف طول سلك الفتل فيكون الدور الجديد :  $T_0' = \frac{1}{2} T_0$  (الطول الجديد هنا هو الربع لأنه حذف ثلاثة أضعاف من طوله)

✓ تقسم سلك الفتل قسمين (متساويين ، ربع وثلاثة أرباع ، ثلث وثلثين) فيكون الدور الجديد بعد تعليق الساق بجزأي السلك معاً أحدهما من الأعلى والآخر من الأسفل ويطلب  $T_0'$  الجديد هنا نضرب نسبتي الطولين ونجذرهما .

• قسمين متساويين:  $T_0' = \frac{1}{2}T_0 \leftarrow \sqrt{\frac{1}{2} \times \frac{1}{2}}$  • ثلث وثلثين:  $T_0' = \frac{\sqrt{2}}{3}T_0 \leftarrow \sqrt{\frac{2}{3} \times \frac{1}{3}}$  • ربع وثلاثة أرباع:  $T_0' = \frac{\sqrt{3}}{4}T_0 \leftarrow \sqrt{\frac{3}{4} \times \frac{1}{4}}$

12. ملاحظات للمسائل وخصوصاً عند الدمج مع الثقلي المركب :

✓ عند إضافة كتل على النواس فإن الذي يتغير هو عزم العطالة أما ثابت فتل السلك فلا يتغير وعند طلب الدور الجديد هنا : ننسب الدورين

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{معطى بنص المسألة} \\ \text{جسم (ساق أو قرص)} : I_{\Delta/c} : I_{\Delta/c} \\ \text{الدور بدون كتل} : T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta/c}}{k}} \\ \text{الدور بوجود كتل} : T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta/c} + 2 \cdot I_{\Delta/m_1}}{k}} \end{array} \right. \Rightarrow \frac{T_0'}{T_0} = \frac{2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta/c} + 2 \cdot I_{\Delta/m_1}}{k}}}{2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta/c}}{k}}} \Rightarrow \frac{T_0'}{T_0} = \sqrt{\frac{I_{\Delta/c} + 2 \cdot I_{\Delta/m_1}}{I_{\Delta/c}}}$$

نعوض قيم العزوم ونعزل المجهول المطلوب

✓ إذا علقتنا الساق بسلكي فتل معاً أطولهما  $L_1, L_2$  أحدهما من الأعلى والآخر من الأسفل وطلب حساب الدور الجديد :

$$T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{k}} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} k_1 = k' \frac{(2r)^4}{L_1} \\ k_2 = k' \frac{(2r)^4}{L_2} \end{array} \right. \Rightarrow L_1 = L_2 \Rightarrow k_1 = k_2 \Rightarrow T_0' = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{2k_1}}$$

المطال	مرن (خطي)	فتل (زاوي)
$\bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$	المطال الزاوي	$\bar{\theta} = \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$
$\bar{v} = (\bar{x})_t = -\omega_0 X_{\max} \sin(\omega_0 t + \varphi)$	السرعة الخطية	$\bar{\omega} = (\bar{\theta})_t = -\omega_0 \theta_{\max} \sin(\omega_0 t + \varphi)$
$v_{\max} = \omega_0 X_{\max}$	السرعة الخطية العظمى (طويلة)	$\omega_{\max} = \omega_0 \theta_{\max}$
$\bar{a} = -\omega_0^2 \bar{x}$	التسارع الخطي	$\bar{\alpha} = -\omega_0^2 \bar{\theta}$
$a_{\max} = \omega_0^2 X_{\max}$	التسارع الأعظمي (طويلة)	$\alpha_{\max} = \omega_0^2 \theta_{\max}$
$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$	الدور الخاص	$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{k}}$
$(N \cdot m^{-1}) k = m \cdot \omega_0^2$	ثابت صلابة النابض	$(m \cdot N \cdot rad^{-1}) k = I_{\Delta} \cdot \omega_0^2$
$\bar{F} = -K \cdot \bar{x}$	قوة الارجاع	$\bar{\Gamma} = -K \cdot \bar{\theta}$
$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$	النبض الخاص	$\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{I_{\Delta}}}$
$E = \frac{1}{2} k X_{\max}^2$	الطاقة الكلية (الميكانيكية)	$E = \frac{1}{2} k \theta_{\max}^2$
$E_p = \frac{1}{2} k X^2$	الطاقة الكامنة المرئونة	$E_p = \frac{1}{2} k \theta^2$
$E_k = \frac{1}{2} m \cdot v^2$	الطاقة الحركية الانسحابية	$E_k = \frac{1}{2} I_{\Delta} \cdot \omega^2$
$(kg \cdot m \cdot s^{-1}) P = m \cdot v$	كمية الحركة الانسحابية	$(kg \cdot m^2 \cdot rad \cdot s^{-1}) L = I_{\Delta} \cdot \omega$
$v = -\omega_0 X_{\max}$	سرعة المرور الأول بوضع التوازن	$\omega = -\omega_0 \theta_{\max}$

### ملاحظات لحل مسائل النواس البسيط

1. الدور الخاص للنواس الثقلي البسيط وتغيراته :

✓ الدور بحالة ساعات كبيرة  $\theta > 0,24 \text{ rad}$  أو  $\theta > 14^\circ$  (الزوايا

$$\text{الشهيرة}) \left[ 1 + \frac{\theta_{\max}^2}{16} \right] T_0 = T_0 \text{ ساعات صغيرة}$$

✓ الدور بحالة ساعات صغيرة  $\theta \leq 0,24 \text{ rad}$  أو  $\theta \leq 14^\circ$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$$

✓ الدور  $T_0$  يتناسب عكساً مع  $g$

أي إذا انتقلنا بالنواس من سطح البحر إلى قمة الجبل فتتقص

$\sqrt{g}$  ويزداد الدور  $T_0$  أي (الميكانيكية تؤخر) وبالعكس (الميكانيكية

تقدم)

3. استنتاج علاقة توتر الخيط لحظة المرور في الشاقول

جملة المقارنة : خارجية

الجملة المدروسة : كرة النواس

القوى المؤثرة:  $\vec{W}$  ثقل الكرة ،  $\vec{T}$  توتر الخيط

$$\sum \vec{F} = m\vec{a}$$

$$\vec{W} + \vec{T} = m\vec{a}$$

بالإسقاط على الناظم نجد:

$$T - W = m \cdot a_c$$

$$T = m \cdot a_c + W \xrightarrow{a_c = \frac{v^2}{r} \text{ التسارع الناظمي}} T = m \frac{v^2}{r} + mg \xrightarrow{L=r \text{ طول الخيط}}$$

$$T = m \left[ \frac{v^2}{L} + g \right] \text{ علاقة توتر الخيط}$$

2. فزيح بزائوية  $\theta_{\max}$  ونتركه دون سرعة ابتدائية احسب السرعة الخطية لحظة المرور

بالشاقول

كليشة: تطبيق نظرية الطاقة الحركية بين وضعين:

الوضع الأول : لحظة تركه دون سرعة ابتدائية  $\theta = \theta_{\max}$

الوضع الثاني : لحظة المرور بالشاقول  $\theta = 0$

$$\Delta E_K = \sum \vec{W}_{F_{1 \rightarrow 2}}$$

$$E_k - E_{k0} = \vec{W}_T + \vec{W}_W$$

(  $E_{k0}=0$  ) تركت دون سرعة ابتدائية (  $\vec{W}_T = 0$  لأن  $\vec{T}$  تعامد الانتقال في كل لحظة )

$$mgh = \frac{1}{2}mv^2$$

$$h = d[\cos\theta - \cos\theta_{\max}] \xrightarrow{d=L, \theta=0 \rightarrow \cos\theta=1} h = L[1 - \cos\theta_{\max}]$$

$$\xrightarrow{\text{نختصر } m} gL[1 - \cos\theta_{\max}] = \frac{1}{2}v^2$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{نعزل حسب المجهول} \\ v^2 = 2 \cdot gL[1 - \cos\theta_{\max}] \Rightarrow v = \sqrt{2 \cdot gL[1 - \cos\theta_{\max}]} \\ [1 - \cos\theta_{\max}] = \frac{v^2}{2 \cdot gL} \Rightarrow \cos\theta_{\max} = 1 - \frac{v^2}{2 \cdot gL} \end{array} \right.$$

### ملاحظات لحل مسائل النواس الثقلي المركب

$$T'_0 = T_0 \left[ 1 + \frac{\theta_{max}^2}{16} \right] : (\theta > 0.24 \text{ rad})$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{mgd}}$$

الدور بحالة الساعات الصغيرة:

$$T_0 = 2\text{sec}$$

الدور يتناسب عكساً مع  $g$  إذا انتقلنا بالنواس من سطح البحر إلى قمة الجبل فتنقص  $\sqrt{g}$  ويزداد  $T_0$  أي (الميكانيكية تؤخر) وبالعكس (الميكانيكية تقدم)

الدور لا علاقة له بالكتلة العطالية  $m$  (يعني بس يغير  $m$  ويطلب الدور الحديد نختار  $T'_0 = T_0$ )

طلبات مسألة النواس الثقلي المركب

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{mgd}} \quad \text{حساب } T_0 \text{ من العلاقة} \quad \text{يجب تعيين كل من } I_{\Delta}, d, m \text{ ونختصر } g \text{ مع } \pi \text{ بعد تعويض } g = 10$$

عزم العطالة  $I_{\Delta}$ :

$$I_{\Delta/m} : \text{عزم عطالة أي نقطة مادية (كتلة نقطية) هو جداء الكتلة بمربع بعدها عن محور ثابت (سلك الفتل)} \quad I_{\Delta/m} = m \cdot r^2$$

$$I_{\Delta/c} : \text{عزم عطالة الجسم (ساق أو قرص) حول محور مار من منتصفه وعمودي على مستويته} \quad I_{\Delta/c} = \frac{1}{12} m L^2 \text{ للساق} \quad I_{\Delta/c} = \frac{1}{2} m r^2 \text{ للقرص}$$

$$I_{\Delta/\text{هايفنز}} : \text{عزم عطالة الجسم (ساق أو قرص) حول محور لا يمر من منتصفه وعمودي على مستويته}$$

$$I_{\Delta/\text{جملة}} : \text{عزم عطالة الجملة (بوجود كتل نقطية) هو مجموع عزوم عطالة مكونات النواس} \quad I_{\Delta/\text{جملة}} = I_{\Delta/\text{جسم}} + I_{\Delta/m_1} + I_{\Delta/m_2}$$

حالات النواس الثقلي المركب:

(1) ساق حاف (مافي كتل) يعني  $I_{\Delta}$  حسب هايفنز:

$$I_{\Delta/\text{هايفنز}} = I_{\Delta/c} + m \cdot d^2$$

$$d = oc : d \text{ تعيين}$$

(2) ساق مع كتلة:

$$I_{\Delta/\text{جملة}} = I_{\Delta/c} + I_{\Delta m_1}$$

$$I_{\Delta/\text{ساق}} = I_{\Delta/c}$$

$$d = \frac{\sum mr}{\sum m} = \frac{m_1 r_1}{m + m_1} : d \text{ تعيين}$$

$$m = m_{\text{ساق}} + m_1 : m \text{ تعيين}$$

(3) ساق مع كتلتين : نعين أولاً  $(r_1, r_2)$

$$I_{\Delta/\text{جملة}} = I_{\Delta/c} + I_{\Delta m_1} + I_{\Delta m_2}$$

$$I_{\Delta/\text{ساق}} = I_{\Delta/c}$$

$$d = \frac{\sum mr}{\sum m} = \frac{m_1 r_1 + m_2 r_2}{m + m_1 + m_2} : d \text{ تعيين}$$

$$m = m_{\text{ساق}} + m_1 + m_2 : m \text{ تعيين}$$

السؤال الثاني: احسب طول النواس البسيط المواقت للنواس المركب:

$$T_0 \text{ بسيط} = T_0 \text{ مركب}$$

$$(رقم) = (رقم)$$

$$2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} = \text{رقم}$$

السؤال الثالث: نزيح النواس (ساق أو قرص) عن وضع توازنه الشاقولي زاوية  $\theta_{max}$  ونتركه دون سرعة ابتدائية فتكون السرعة الزاوية لحظة المرور بالشاقول

$$\omega \sqrt{\theta_{max}}, \quad \omega \sqrt{\theta_{max}}, \quad \omega \sqrt{\theta_{max}} \text{ أو } \omega \sqrt{\theta_{max}}, \quad \omega \sqrt{\theta_{max}} \text{ نزل ثم نعوض}$$

الحل:

نطبق نظرية الطاقة الحركية بين وضعين:

الوضع الأول: لحظة تركه دون سرعة ابتدائية  $\theta = \theta_{max}$

الوضع الثاني: لحظة المرور بالشاقول  $\theta = 0$

$$\sum \vec{W}_{F1 \rightarrow 2} = \Delta \vec{E}_K$$

$$\vec{W}_R + \vec{W}_K = E_K - E_{K0}$$

$$mgh = \frac{1}{2} I_{\Delta} \omega^2$$

$$h = d[1 - \cos \theta_{max}]$$

$I_{\Delta}, d, m$  نحصل على قيمهم من طلب الدور.

$$v = \omega \cdot r : \text{لأحدى الكتلتين} \quad v = \omega \cdot r \xrightarrow{r=d} [v = \omega \cdot d] \text{ لسرعة الخطية} \quad \text{لحساب السرعة الخطية: } v_{\text{خطية}} = \omega \cdot r \quad \text{زاوية } \omega \quad \text{بعد } m \text{ عن } 0$$

## ملاحظات الموانع :

✓ بعض التحويلات الهامة :

$cm \xrightarrow{\times 10^{-2}} m$ (h,L,z,y,x) تحويل الطول	$cm^2 \xrightarrow{\times 10^{-4}} m^2$ تحويل المساحة S	$cm^3 \xrightarrow{\times 10^{-6}} m^3$ تحويل الحجم $V_{\text{الحجم}}$
$g \cdot cm^{-3} \xrightarrow{\times 1000} kg \cdot m^{-3}$ تحويل $\rho$	$g \xrightarrow{\times 10^{-3}} kg$ تحويل الكتلة m	$L \xrightarrow{\times 10^{-3}} m$ تحويل الحجم $V_{\text{الحجم}}$

✓ قوانين الحجوم لبعض الأجسام المتجانسة :

النوع	الكرة	الاسطوانة	المكعب
قانون الحجم	$V = \frac{4}{3}\pi r^3$	$V = s \cdot h = \pi r^2 \cdot h$	$V = L^3$

المنسوب الكتلي : كمية السائل التي تعبر المقطع s خلال وحدة الزمن وهو ثابت.  $Q = \frac{m}{\Delta t} (kg \cdot s^{-1})$

المنسوب الحجمي (معدل التدفق الحجمي أو معدل الضخ) : حجم السائل الذي يعبر المقطع s خلال وحدة الزمن وهو ثابت  $Q' = \frac{V}{\Delta t} (m^3 \cdot s^{-1})$

العلاقة بين المنسوب الكتلي والمنسوب الحجمي (هامة متعدد)

$$\frac{Q}{Q'} = \frac{\frac{m}{\Delta t}}{\frac{V}{\Delta t}} = \frac{m}{V} = \rho \Rightarrow Q = \rho \cdot Q'$$

1. نستطيع من قانون التدفق الحجمي حساب	لحساب التدفق الحجمي من القانونين
الزمن اللازم للتفريغ	$Q' = \frac{V}{\Delta t}$
سرعة تدفق السائل	$Q' = \frac{V}{\Delta t} \xrightarrow{V=S \cdot \Delta x} Q' = \frac{S \cdot \Delta x}{\Delta t} \xrightarrow{v=\frac{\Delta x}{\Delta t}} Q' = S \cdot v$
$Q' = \frac{V}{\Delta t} \Rightarrow \Delta t = \frac{V}{Q'}$	$Q' = S \cdot v \Rightarrow v = \frac{Q'}{S}$

2. عندما يطلب سرعة دخول السائل  $v_1$  عبر المقطع  $s_1$  أو سرعة خروج السائل  $v_2$  من المقطع  $s_2$  نستخدم :

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \text{سرعة دخول السائل } v_1 = \frac{Q'}{s_1} = \frac{s_2 \cdot v_2}{s_1} \\ \text{سرعة خروج السائل } v_2 = \frac{Q'}{s_2} = \frac{s_1 \cdot v_1}{s_2} \end{array} \right. \Rightarrow Q' = s_1 \cdot v_1 = s_2 \cdot v_2 = \text{const}$$

- إذا كان السائل يدخل من فرع واحد s لخرطوم ويخرج من أكثر من فرع  $s_1, s_2$  فتكون معادلة الاستمرارية له :

$$Q' = S \cdot v = s_1 \cdot v_1 + s_2 \cdot v_2 = \text{const}$$

- إذا كان السائل يدخل من فرع واحد  $s_1$  لخرطوم ويخرج من أكثر من n فرع متماثلة كل منها  $s_2$  فتكون معادلة الاستمرارية له

$$Q' = s_1 \cdot v_1 = n s_2 \cdot v_2 = \text{const}$$

- قد يعطينا السرعات ويطلب مساحتي مقطعي الدخول والخروج  $s_1, s_2$  نغزلهما من معادلة الاستمرارية بدلاً من عزل السرعات

3. عندما يطلب ضغط السائل عند الدخول  $P_1$  أو ضغط السائل عند الخروج  $P_2$  أو فرق الضغط  $P_1 - P_2$  نستخدم :

$$\text{معادلة برنولي : } P + \frac{1}{2} \rho v^2 + \rho g z = \text{const} \text{ وفق الخطوات الآتية :}$$

$$(1) \text{ نكتب معادلة برنولي العامة : } P + \frac{1}{2} \rho v^2 + \rho g z = \text{const}$$

$$(2) \text{ نكتب معادلة برنولي المفصلة : } P_1 + \frac{1}{2} \rho v_1^2 + \rho g z_1 = P_2 + \frac{1}{2} \rho v_2^2 + \rho g z_2$$

$$(3) \text{ نغزل المجهول ونخرج عامل مشترك : (مثال أحسب } P_2)$$

$$P_2 = P_1 + \frac{1}{2} \rho v_1^2 - \frac{1}{2} \rho v_2^2 + \rho g z_1 - \rho g z_2$$

$$P_2 = P_1 + \frac{1}{2} \rho (v_1^2 - v_2^2) + \rho g (z_1 - z_2)$$

$$(4) \text{ نعوض المعطيات وننتبه لكل من :}$$

$$\text{ - إذا طلب } P_2 \text{ فإن } P_1 \text{ تكون معطاة أو مساوية للضغط الجوي } (P_1 = P_0) \text{ والعكس صحيح إذا طلب } P_1$$

$$\text{ - نعوض الفرق } (z_1 - z_2) \text{ أو } (z_2 - z_1) \text{ بإحدى قيم الارتفاعات } (h, z, x, y) \text{ حيث تكون معطاة بنص المسألة}$$

$$\text{ - إذا كان الأنبوب أفقي أي } (z_1 - z_2) \text{ فإن تغير الطاقة الكامنة الثقالية معدوم } (\Delta E_p = 0) \text{ ويكون تغير الطاقة الحركية في وحدة الحجم مساوية } \left( \frac{\Delta E_k}{\Delta V} \right) :$$

$$4. \text{ حساب العمل الميكانيكي : } W = -m g z + (P_1 - P_2) \Delta V \text{ حساب كتلة المائع } m = \rho V$$

## ملاحظات لحل مسائل الأمواج

- البعد بين عقدتين متتاليتين أو بطنين متتاليتين (هو نصف طول الموجة  $\frac{\lambda}{2}$ )
  - البعد بين عقدة و بطن يليها (هو ربع طول الموجة  $\frac{\lambda}{4}$ )
  - عدد أطوال الموجة يحسب :  $\frac{L}{\lambda} = \frac{\text{طول الوتر}}{\text{طول الموجة}}$  وواحدته (طول موجة)
- طول الخيط (الوتر المشدود) :  $L$  : يقسم إلى عدد  $n$  من المغازل كل مغزل طوله  $\frac{\lambda}{2}$  ويكون :

$$1. \text{ عند طلب } \lambda \text{ طول الموجة } \left\{ \begin{array}{l} \lambda = \frac{2L}{n} \\ n = \frac{2L}{\lambda} \end{array} \right. \text{ عند طلب } n \text{ عدد المغازل}$$

نعزل المجهول  $L = n \frac{\lambda}{2}$  طول (الخيط المشدود) الوتر

2. حساب السعة لنقطة (ارتفاع النقطة) تبعد مسافة (x معطاة) عن النهاية المقيدة :

$$y_{\max, n} = 2y_{\max} \left| \sin \frac{2\pi x}{\lambda} \right|$$

حيث :  $y_{\max}$  سعة اهتزاز المنبع

3. الكتلة الخطية للوتر (ميو  $\mu$ ) هي النسبة بين كتلته  $m$  وطوله  $L$  :  $\mu = \frac{m}{L}$  واحدتها  $kg.m^{-1}$

يمكن حساب الكتلة الخطية لوتر اسطواني كتلته الحجمية (كثافته  $\rho$ ) :  $\mu = \rho \cdot \pi r^2$   $\Rightarrow \mu = \frac{m}{L} \xrightarrow{m=\rho \cdot V} \mu = \frac{\rho \cdot V}{L} = \frac{\rho \cdot sL}{L} = \rho \cdot s$

4. لحساب سرعة انتشار الاهتزاز :  $f$  : تواتر الاهتزاز  $v = \lambda \cdot f$   $\left\{ \begin{array}{l} v = \sqrt{\frac{F_T}{\mu}} \\ F_T : \text{قوة الشد} \end{array} \right.$  سرعة انتشار الاهتزاز

5. حساب التواترات الخاصة لعدة مدروجات :  $f = \frac{n \cdot v}{2L}$  حيث  $n = 1, 2, 3, 4$  تمثل عدد المغازل

6. حساب قوة الشد  $F_T$  من أجل  $n$  مغزل وفق الخطوات الآتية :  
(المدرج الثالث :  $n = 3$  ، المدرج الثاني :  $n = 2$  ، المدرج الأساسي (الأول) :  $n = 1$ )

7. حساب أبعاد العقد والبطون عن النهاية المقيدة :  
نربع الطرفين ونعوّض  $f^2 = \frac{n^2}{4L^2} \frac{F_T}{\mu} \xrightarrow{\text{بعد التعويض نحصل على قيمة } F_T} f = \frac{n}{2L} \sqrt{\frac{F_T}{\mu}} \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} v = \sqrt{\frac{F_T}{\mu}} \\ f = \frac{n \cdot v}{2L} \end{array} \right.$

معادلة العقد :  $x = n \cdot \frac{\lambda}{2}$  حيث : رابع عقدة 3 ، ثالث عقدة 2 ، ثاني عقدة 1 ، أول عقدة 0

معادلة البطون :  $x = (2n + 1) \frac{\lambda}{4}$  حيث : رابع بطن 3 ، ثالث بطن 2 ، ثاني بطن 1 ، أول بطن 0

ملاحظة : لما يغير عدد المغازل نحسب طول موجة جديدة  $\lambda_{\text{جديدة}} = \frac{2L}{n_{\text{جديدة}}}$

## ملاحظات المزامير والانباب الصوتية

مزامير مختلف الطرفين		مزامير متشابهة الطرفين	
ذو فم نهاية مغلقة ، ذو لسان نهاية مفتوحة		ذو فم نهاية مفتوحة ، ذو لسان نهاية مغلقة	
$L = (2n - 1) \frac{\lambda}{4}$	طول المزامير	$L = n \cdot \frac{\lambda}{2}$	طول المزامير
$f = (2n - 1) \frac{v}{4L}$	تواتر الصوت	$f = \frac{n \cdot v}{2L}$	تواتر الصوت
$(2n - 1) = 1, 3, 5$ (صوت أساسي 1)	القوس $(2n - 1)$ يمثل مدوجات الصوت $(n = 1, 2, 3, 4)$	$n = 1, 2, 3, 4$ (صوت أساسي 1)	$n$ تمثل مدوجات الصوت
$\frac{\text{طول المزامير}}{\text{طول الموجة}} = \frac{L}{\lambda}$	عدد أطوال الموجة يحسب :	$\lambda = \frac{v}{f}$	طول الموجة يحسب في المزامير من العلاقة :
$\frac{\lambda}{4}$	البعد بين عقدة و بطن يليها	$\frac{\lambda}{2}$	البعد بين عقدتين متتاليتين أو بطنين متتاليتين
تغيير السرعة $v$ عند تغيير شروط التجربة (درجة حرارة الوسط أو كثافة الغاز)			
السرعة تتناسب عكساً مع الجذر التربيعي لكثافة الغاز		السرعة تتناسب طردياً مع الجذر التربيعي لدرجة الحرارة	
$\frac{v_2}{v_1} = \sqrt{\frac{D_1}{D_2}} = \sqrt{\frac{M_1}{M_2}}$ : $D = \frac{\text{الكتلة الجرامية}}{29}$ كثافة الغاز		نسختن : $T_2 = t(C^0) + 273$ $\frac{v_2}{v_1} = \sqrt{\frac{T_2}{T_1}}$	



## ملاحظات الأعمدة الهوائية

نعوض القوس  $(2n - 1)$  برقم المدرج ونعوض  $n$  برقم الرنين

العمود الهوائي المغلق (مختلف الطرفين) (قناة سمعية)	العمود الهوائي المفتوح (متشابه الطرفين) (نفق عبور سيارات)
<p>طوله <math>L = (2n - 1) \frac{\lambda}{4}</math></p> <p>القوس <math>(2n - 1)</math> يمثل مدوجات الصوت <math>(n = 1, 2, 3, 4)</math></p> <p>الرنين الأول: <math>n = 1</math> <math>(2n - 1) = 1</math></p> <p>الرنين الثاني: <math>n = 2</math> <math>(2n - 1) = 3</math></p> <p>طول العمود الهوائي عند الرنين الأول يساوي <math>L_1 = \frac{\lambda}{4}</math> (أق صر طول)</p> <p>طول العمود الهوائي عند الرنين الثاني يساوي <math>L_2 = \frac{3\lambda}{4}</math></p> <p>البعد بين صوتين شديدين متتاليين <math>\Delta L = L_2 - L_1 = \frac{3\lambda}{4} - \frac{\lambda}{4} = \frac{\lambda}{2}</math></p> <p><math>\Delta L = L_2 - L_1 = \frac{\lambda}{2}</math></p> <p>تواتره <math>f = (2n - 1) \frac{v}{4L}</math></p> <p>البعد الذي يحدث عنده الرنين الأول <math>L_1 = ?</math></p> <p><math>(2n - 1) = 1 \Rightarrow f = \frac{v}{4L_1} \Rightarrow L_1 = \frac{v}{4f}</math></p>	<p>طوله <math>L = n \cdot \frac{\lambda}{2}</math></p> <p>الرنين الأول: <math>n = 1</math> الرنين الثاني: <math>n = 2</math></p> <p>تواتره <math>f = \frac{n \cdot v}{2L}</math></p> <p><math>n = 1, 2, 3, 4</math></p> <p>(الرنين الأول <math>n = 1</math>)</p> <p>القوة الضاغطة تساوي الضغط ضرب مساحة السطح <math>F = P \cdot S</math></p> <p>البعد بين صوتين شديدين متتاليين (رنينين متعاقبين): <math>\frac{\lambda}{2}</math></p> <p>طول الموجة: <math>\lambda = \frac{v}{f}</math></p>

## ملاحظات النسبية

- 1- المراقب الداخلي ( مركبة فضائية ، رائد فضاء ، إلكترون ، بروتون )  
المراقب الخارجي ( محطة أرضية )
- 2- عامل لورنتز ( معامل التمدد ) :  $\gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}$
- 3- تمدد (تباطؤ) الزمن : ( زمن الرحلة )  $t = \gamma \cdot t_0$   
 $t_0$  : لا يوجد تمدد ( بالنسبة للمراقب الداخلي ) ،  $t$  : يوجد تمدد ( بالنسبة للمراقب الخارجي )  
 $\gamma > 1 \Rightarrow t > t_0$
- 4- تقلص الأطوال ( طول المركبة ) :  $L = \frac{L_0}{\gamma}$   
 $L_0$  : لا يوجد تقلص ( بالنسبة للمراقب الداخلي ) ،  $L$  : يوجد تقلص ( بالنسبة للمراقب الخارجي )  
( يتقلص الطول الموازي لشعاع سرعة الجسم المتحرك فقط )  
 $\gamma > 1 \Rightarrow L < L_0$
- 5- تقلص المسافات ( المسافة المقطوعة ) :  $L' = \frac{L_0}{\gamma}$   
 $L_0$  : لا يوجد تقلص ( بالنسبة للمراقب الخارجي ) ،  $L'$  : يوجد التقلص ( بالنسبة للمراقب الداخلي )  
 $\gamma > 1 \Rightarrow L' < L_0$
- 6- ازدياد الكتلة السكونية  $m_0$  أثناء الحركة :  $m = \gamma \cdot m_0$   
 $\gamma > 1 \Rightarrow m > m_0$
- 7- الطاقة الكلية هي مجموع الطاقة السكونية والحركية  $E = mc^2$  ،  $E = E_k + E_0$
- 8- الطاقة السكونية :  $E_0 = m_0 \cdot c^2$
- 9- الطاقة الحركية :  $E_k = E - E_0$
- 10- كمية الحركة في الميكانيك النسبي :  $P = m \cdot v$  كمية الحركة في الميكانيك الكلاسيكي :  $P_0 = m_0 \cdot v$

## ملاحظات الكهرباء

### ملاحظات الدرس الأول : المغناطيسية

شدة الحقل المغناطيسي الناتج عن التيارات الكهربائية:

d: بعد النقطة المدروسة عن السلك (m)  $B = 2 \times 10^{-7} \frac{I}{d}$  : سلك مستقيم

N عدد اللفات (لفة) r، نصف قطر الملف (m)  $B = 2\pi \times 10^{-7} \frac{NI}{r}$  : ملف دائري

l : طول الوشيجة  $B = 4\pi \times 10^{-7} \frac{NI}{l}$  : وشيجة

قوانين عدد اللفات:  $\frac{\text{طول السلك}}{\text{محيط اللفة}} = \text{عدد اللفات الكلية} \Leftrightarrow N = \frac{\ell'}{2\pi r}$

$N' = \frac{\ell}{2r'}$  : طول الوشيجة / قطر سلك اللف = عدد اللفات في الطبقة الواحدة (وشيجة متلاصقة الحلقات)

$n = \frac{N}{N'}$  : عدد اللفات الكلية / عدد اللفات في الطبقة الواحدة = عدد الطبقات

حساب التدفق المغناطيسي:  $\vec{\Phi} = N B s \cos \alpha$  :  $\alpha = (\vec{B}, \vec{n})$  والتدفق المغناطيسي الأرضي  $\vec{\Phi}_H = N B_H s \cos \alpha$

• عند طلب حساب تغير التدفق  $\Delta \vec{\Phi}$  يكون هذا التغير ناتج عن تغير أحد العوامل وذلك حسب نص المسألة

• عامل النفاذية المغناطيسي  $\mu = \frac{B}{B_0}$  ونعزل المجهول المطلوب وزاوية انحراف إبرة مغناطيسية:  $\tan \theta = \frac{B}{B_H}$

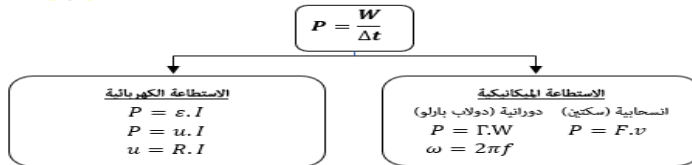
السلكين : عندما يكون التيارين بجهة واحدة والإبرة بينهما فالحقلين متعاكسين  $B_{\text{كي}} = B_1 - B_2 > 0$  والعكس بجهة واحدة  $B_{\text{كي}} = B_1 + B_2 > 0$

إذا طلب النقطة الواقعة بين السلكين والتي تنعدم فيها محصلة الحقلين  $B_{\text{كي}} = B_1 - B_2 = 0 \Leftrightarrow B_1 = B_2$

### ملاحظات الدرس الثاني : فعل الحقل المغناطيسي في التيار الكهربائي

حساب عمل القوة الكهربائية:  $W = \underbrace{P \cdot \Delta t}_{\text{بارلو}} = \underbrace{F \cdot \Delta x}_{\text{سكتين}} = \underbrace{I \cdot \Delta \phi}_{\text{إطار}}$

مخطط لحساب الاستطاعة:



تجربة السكتين الكهربائية: بشكل عام:  $\Delta s = L \cdot \Delta x$   $\Delta \phi = B \Delta s$   $\Delta x = v \cdot \Delta t$

• شدة القوة الكهربائية:  $F = ILB \sin \theta$  :  $\theta(\vec{IL}, \vec{B}) = \frac{\pi}{2}$   $\sin \theta = 1$

• عند إمالة السكتين عن الأفق بزاوية  $\alpha$  وطلب (حساب تلك الزاوية أو شدة التيار الواجب إمراره في الدارة) لتبقى الساق ساكنة ندرس الساق تحريكاً بدءاً من شرط التوازن الانسحابي:

$$\sum \vec{F} = \vec{0} \Rightarrow \vec{R} + \vec{F} + \vec{W} = \vec{0}$$

بالإسقاط على محور موجه بجهة F:  $+F \cos \alpha - W \sin \alpha = 0$

$$\text{نعزل المجهول المطلوب} \quad ILB \cos \alpha = m \cdot g \cdot \sin \alpha$$

تجربة دولاب بارلو:

• شدة القوة الكهربائية:  $F = ILB \sin \theta$  :  $L = r$  ولكن  $\theta(\vec{IL}, \vec{B}) = \frac{\pi}{2}$  ويكون  $F = IrB \sin \theta$

• عزم القوة الكهربائية:  $\Gamma = d \cdot F$  :  $d = \frac{r}{2} \Rightarrow \Gamma = \frac{r}{2} \cdot F$

• حساب قيمة الكتلة الواجب إضافتها على طرف نصف القطر لمنع الدولاب من الدوران :

جملة المقارنة: خارجية الجملة المدروسة: الدولاب المتوازن.

القوى الخارجية المؤثرة:  $\vec{W}$  ثقل الدولاب،  $\vec{F}$  القوة الكهربائية،  $\vec{R}$  رد فعل محور الدوران،  $\vec{W}'$  ثقل الكتلة المضافة.

شرط التوازن الدوراني  $\sum \vec{\Gamma}_\Delta = 0$

$$\vec{\Gamma}_{\vec{W}/\Delta} + \vec{\Gamma}_{\vec{F}/\Delta} + \vec{\Gamma}_{\vec{R}/\Delta} + \vec{\Gamma}_{\vec{W}'/\Delta} = 0$$

$\vec{\Gamma}_{\vec{R}/\Delta} = 0$  لأن  $\vec{R}$  حامل  $\vec{R}$  يلاقي  $\Delta$   $\vec{\Gamma}_{\vec{W}/\Delta} = 0$  لأن حامل  $\vec{W}$  يلاقي  $\Delta$

$$\left(\frac{r}{2}\right) F - (r) m g = 0 \Rightarrow \left(\frac{r}{2}\right) F = (r) m g \Rightarrow m = \frac{F}{2g}$$



تجربة انحراف الساق الشاقولية: جملة المقارنة: خارجية، الجملة المدروسة: الساق المتوازنة  
القوى الخارجية المؤثرة:  $\vec{W}$  ثقل الساق،  $\vec{F}$  القوة الكهروستاتيكية،  $\vec{R}$  رد فعل محور الدوران  
ينحرف السلك عن الشاقول ويتوازن أي يتحقق شرط التوازن الدوراني:

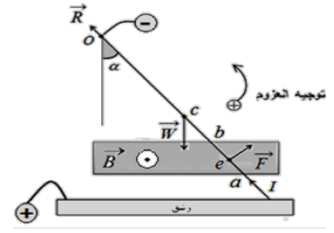
$$\sum \vec{F} = 0 \Rightarrow \vec{F}_{W/\Delta} + \vec{F}_{F/\Delta} + \vec{F}_{R/\Delta} = 0$$

$$\vec{F}_{R/\Delta} = 0 \text{ لأن حامل } \vec{R} \text{ يلاقي } \Delta$$

$$-(oc \sin \alpha)mg + (oe)F = 0$$

$$(oc \sin \alpha)mg = (oe)ILB \sin \frac{\pi}{2}$$

$$(oc \sin \alpha)mg = (oe)ILB \quad \text{ونعزل المجهول المطلوب :}$$



تجربة الإطار :

تجربة الإطار

سلك فتل

نكتب الاستنتاج كاملاً ونعزل المجهول

$$\sum \vec{F}_\Delta = 0$$

$$\vec{F}_\Delta + \vec{F}'_\Delta = 0$$

$$NILB \sin \alpha - k\theta' = 0$$

$$\alpha + \theta' = \frac{\pi}{2} \Rightarrow \sin \alpha = \cos \theta'$$

$$NILB \cos \theta' - k\theta' = 0$$

فلي شو بذلك يا خال

$$NILB \cos \theta' = k\theta'$$

وإذا كانت  $\theta'$  زاوية صغيرة فإن  $\cos \theta' = 1$

سلك عديم الفتل

1. حساب التدفق المغناطيسي:

$$\Phi = N S B \cos \alpha$$

لحظة إمرار التيار :  $\alpha = \frac{\pi}{2}$

لحظة الاستقرار :  $\alpha = 0$

عندما يدور الإطار زاوية  $30^\circ$  أو  $\frac{\pi}{6}$  :  $\alpha = \frac{\pi}{3}$

2. حساب شدة القوة الكهروستاتيكية لحظة إمرار التيار:

$$F = NILB \sin \theta : \theta(\vec{IL}; \vec{B})$$

الأضلاع الأفقية  $\vec{IL} // \vec{B}$

الأضلاع الشاقولية  $\vec{IL} \perp \vec{B}$

3. حساب عزم المزدوجة الكهروستاتيكية :

$$\Gamma = NISB \sin \alpha$$

3. حساب عمل القوة الكهروستاتيكية بين وضعين:

$$W = I\Delta\Phi = I(\Phi_2 - \Phi_1)$$

$$= I(NBS \cos \alpha_2 - NBS \cos \alpha_1)$$

$$= INBS(\cos \alpha_2 - \cos \alpha_1)$$

معطاة  $\alpha_1$  (الوضع الأول)

معطاة  $\alpha_2$  (الوضع الثاني)

نعزل المجهول من العلاقة

ثابت المقياس الغلفاني (حساسية المقياس) :

$$G = \frac{NBS}{K} \quad \text{أو} \quad G = \frac{\theta'}{I} \quad \text{وواحدته } rad.A^{-1}$$

## ملاحظات الدرس التالية : التحريض الكهروستاتيكي

القوة المحركة الكهربائية المتحرضة الوسطية (دلالة مقياس الميلي فولت)  $\bar{\epsilon} = -\frac{\Delta\Phi}{\Delta t}$

تغيير الزاوية	تغيير السطح (استنتاج)	تغيير الحقل
ندير أو نحرك الوشيعة ندير أو نحرك الإطار	$\Delta\Phi = NB\Delta S \cos \alpha$ (نحرك الساق ندحرج الساق)	نضاعف أو ننقص الحقل قطع التيار تقريب أو إبعاد مغناطيس
$\Delta\Phi = NBS\Delta \cos \alpha$		$\Delta\Phi = N\Delta BS \cos \alpha$

حساب شدة التيار المتحرض (دلالة المقياس الغلفاني - دلالة المقياس ميكرو أمبير) :  $\bar{\epsilon} = \frac{\bar{\epsilon}}{R}$

- تحديد جهته: محرّض متزايد :  $\Delta\Phi > 0 \Rightarrow \bar{\epsilon} < 0 \Rightarrow \bar{\epsilon} < 0$  تيار المتحرض يولد متحرض  $\vec{B}$  عكس محرّض  $\vec{B}$
- محرّض متناقص :  $\Delta\Phi < 0 \Rightarrow \bar{\epsilon} > 0 \Rightarrow \bar{\epsilon} > 0$  تيار المتحرض يولد متحرض  $\vec{B}$  مع محرّض  $\vec{B}$
- وتحدد جهة التيار المتحرض حسب قاعدة اليد اليمنى: إبهامها بجهة متحرض  $\vec{B}$  أصابع اليد تلتف بجهة التيار.
- إذا ذكر أن ملفاً دائرياً يحيط بالقسم المتوسط من وشيعة ولم يُعطَ نصف قطر ملف ولا سطحه نكتب:  $S_{ملف} = S_{وشيعة} = \pi r^2$
- تقريب قطب يعطي وجه مشابه (تنافر)
- إبعاد قطب يعطي وجه مخالف (تجاذب)

التحريض الذاتي: يعطينا في هذه المسألة تابع للتيار بدلالة الزمن

القوة المحركة التحريضية الذاتية: $\bar{\epsilon} = -L \frac{di}{dt} = -L (\bar{i})'_t$ الطاقة الكهروستاتيكية المخزنة بالوشيعة: $E = \frac{1}{2} \Phi I \quad \text{أو} \quad E = \frac{1}{2} LI^2$	التدفق الذاتي: $\Phi = L\bar{i}$ تغير التدفق المغناطيسي $\Delta\Phi = L\Delta\bar{i}$ $\Delta\Phi = L(I_2 - I_1)$	ذاتية الوشيعة: $L = 4\pi \times 10^{-7} \times \frac{N^2 \times S}{l}$ أو $N = \frac{\ell'}{2\pi r}$ $S = \pi r^2$ $\Rightarrow L = 4\pi \times 10^{-7} \times \frac{\ell'^2}{4\pi^2 r^2 \cdot \pi r^2}$
---	--	---

$$L = 10^{-7} \frac{\ell'^2}{\ell} \Rightarrow \text{ذاتية وشيعة علم طولها } \ell' \text{ وطول سلكها } \ell$$

### مولد التيار المتناوب الجيبي AC: استنتاج :

- التابع الزمني للقوة المحركة الكهربائية المترددة الانية (اللحظية - المتناوبة) :  $\varepsilon = \varepsilon_{max} \sin \omega t$
  - القيمة العظمى للقوة المحركة الكهربائية المترددة :  $\varepsilon_{max} = NBS\omega$
  - تعيين اللحظات التي تكون فيها قيمة القوة المحركة الكهربائية المترددة الانية الناشئة معدومة :
- $$\varepsilon = \varepsilon_{max} \sin \omega t \Rightarrow 0 = \varepsilon_{max} \sin \omega t \Rightarrow \sin \omega t = 0 \Rightarrow \omega t = k\pi \Rightarrow t = \frac{k\pi}{\omega} : k = 0, 1, \dots$$
- التابع الزمني لشدة التيار المتردد المتناوب  $\bar{i} = \frac{\bar{\varepsilon}}{R} = \frac{\varepsilon_{max} \sin \omega t}{R}$

### ملاحظات الدرس الرابع : الدارات المعكزة

- المكثفة : من المثلث : شحنة المكثفة (كولوم)  $q = c.u$  : سعة المكثفة : (فاراد)  $c = \frac{q}{u}$
- الطاقة الكهربائية المخزنة في المكثفة :  $E_c = \frac{1}{2} \frac{q^2}{c} : t = 0 \Rightarrow \bar{q} = q_{max}$

الوشيعة ذاتيتها :  $L = 4\pi \times 10^{-7} \frac{N^2.S}{\ell}$

أو يمكن حساب ذاتية وشيعة علم طولها  $\ell$  وطول سلكها  $\ell'$  من الاستنتاج :  $L = 10^{-7} \frac{\ell'^2}{\ell}$

### الدائرة المهتزة :

- دورها :  $T_0 = 2\pi\sqrt{L.C} = \frac{1}{f_0} = \frac{2\pi}{\omega_0}$  عند طلب التواتر : نحسب الدور ونقلبه  $f_0 = \frac{1}{2\pi\sqrt{L.C}} = \frac{1}{T_0} = \frac{\omega_0}{2\pi}$
- نبضها :  $w_0 = \frac{2\pi}{T_0} = 2\pi f_0 = \frac{1}{\sqrt{L.C}}$  تابع الشحنة اللحظية :  $\bar{q} = q_{max} \cos(\omega_0 t)$
- تابع الشدة اللحظية :  $\bar{i} = \omega_0 q_{max} \cos(\omega_0 t + \frac{\pi}{2})$  أو  $\bar{i} = (\bar{q})'_t = -\omega_0 q_{max} \sin \omega_0 t$
- شدة التيار الأعظمي :  $I_{max} = \omega_0 q_{max}$

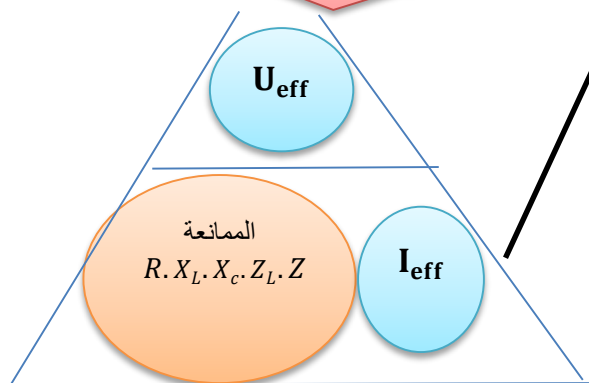
### ملاحظات الدرس الخامس التيار المتناوب الجيبي

تابع التوتر اللحظي : $\bar{U} = U_{max} \cos(\omega t + \varphi_2)$	تابع الشدة اللحظية : $\bar{I} = I_{max} \cos(\omega t + \varphi_1)$	التتابع (معادلة الشدة اللحظية والتوتر اللحظي)
تواتر التيار : $f = \frac{\omega}{2\pi}$	تواتر التوتر : $f = \frac{\omega}{2\pi}$	عندما يعطي التابع في نص المسألة
توتر المنتج : $U_{eff} = \frac{U_{max}}{\sqrt{2}}$	شدة المنتجة : $I_{eff} = \frac{I_{max}}{\sqrt{2}}$	عندما يطلب إيجاد تابع أو معادلة للتوتر أو الشدة
نكتب الشكل العام ثم نعوض الثوابت ونضع الواحدة	نكتب الشكل العام ثم نعوض الثوابت ونضع الواحدة	


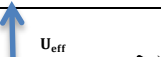

على تفرع التوتر  $U$  ثابت و  $I$  متغير

على تسلسل التيار  $I$  ثابت و  $U$  متغير

المثلث الذهبي نرقم المتغير حسب نوع الوصل



$$\begin{cases} U_{eff} = Z \cdot I_{eff} & \text{التوتر المنتج} \\ I_{eff} = \frac{U_{eff}}{Z} & \text{الشدة المنتجة} \\ Z = \frac{U_{eff}}{I_{eff}} & \text{الممانعة الكلية} \end{cases} \text{ من المثلث}$$

الجهاز	الممانعة $X$	الطور $\phi$ (تسلسل)	الطور $\phi$ (تفرع)	الحالة بين $\vec{U}$ و $\vec{I}$ تسلسل	إنشاء فريزل تسلسل	الاستطاعة المتوسطة المستهلكة $P_{avg} = I_{eff} \cdot U_{eff} \cdot \cos\phi$
المقاومة الصرفة $R$	$X_R = R$	$\phi = 0$	$\phi = 0$	تجعل التوتر على توافق مع الشدة		$\phi = 0 \Rightarrow \cos\phi = 1 \Rightarrow P_{avg} = I_{eff} \cdot U_{eff} \cdot \cos\phi = I_{eff} \cdot U_{eff}$ $U_{eff} = R \cdot I_{eff} \Rightarrow P_{avg} = R \cdot I_{eff}^2$ الاستطاعة الحرارية
الذاتية (وشيعية) مهمة (مقاومة)	$X_L = L\omega$ (ردية الوشيعية)	$\phi = +\frac{\pi}{2}$	$\phi = -\frac{\pi}{2}$	تقدم التوتر على الشدة		$\phi = \frac{\pi}{2} \Rightarrow \cos\phi = 0 \Rightarrow P_{avg} = 0$ الذاتية لا تستهلك طاقة
المكثفة $C$	$X_C = \frac{1}{\omega C}$ (اتساعية المكثفة)	$\phi = -\frac{\pi}{2}$	$\phi = +\frac{\pi}{2}$	تؤخر التوتر عن الشدة		$\phi = \frac{\pi}{2} \Rightarrow \cos\phi = 0 \Rightarrow P_{avg} = 0$ لا تستهلك طاقة

### حساب الاستطاعة المتوسطة المستهلكة :

- الاستطاعة المتوسطة المستهلكة على التسلسل وأجزاء التفرع من :  
 $P_{avg} = I_{eff} \cdot U_{eff} \cdot \cos\phi$  أو من : المقاومة بمربع التيار  $(\text{التيار}) \times (\text{المقاومة})$   
 $P_{avg} = P_{avg1} + P_{avg2}$  الاستطاعة المستهلكة في جملة الفرعين
- $P_{avg} = I_{eff1} \cdot U_{eff1} \cdot \cos\phi_1 + I_{eff2} \cdot U_{eff2} \cdot \cos\phi_2$
- حساب عامل استطاعة الدارة :**
- في التسلسل وأجزاء التفرع :**  $\cos\phi = \frac{\text{المقاومة}}{\text{الممانعة}}$  (رز)
- في الدارة التفرعية الكلية :**  $\cos\phi = \frac{P_{avg}}{I_{eff} \cdot U_{eff}}$
- حساب الطاقة الحرارية للمقاومة**  $E = P_{avg} \cdot t$
- المصباح الكهربائي ذو الذاتية المهمة** يعتبر مقاومة صرفة  $R$
- جهاز تسخين كهربائي ذاتيته مهمة** يعتبر مقاومة صرفة  $R$
- إذا وصل جهاز من طرفي جهاز فالوصل تفرع**
- إذا أعطانا شدة تيار متواصل  $I$  وتوتر متواصل  $U$  نحسب منه مقاومة**

$$r = \frac{U_{متواصل}}{I_{متواصل}}$$

### الوشيعية التي لها مقاومة $(L, r)$

رديتها	$X_L = L\omega$	نعزل $X_L$ من العلاقة $Z_2 = \sqrt{r^2 + X_L^2}$
ممانعتها	$Z_2 = \sqrt{r^2 + X_L^2}$	
طورها	على تسلسل حادة موجبة $(+\phi)$	على تفرع حادة سالبة $(-\phi)$
إنشاء فريزل على التفرع	تعطي مثلث غير قائم نكتب : (علاقة شعاعية - علاقة التجيب)	

العلاقة الشعاعية :  $\vec{I}_{eff} = \vec{I}_{eff1} + \vec{I}_{eff2}$  : علاقة التجيب :

$$I_{eff}^2 = I_{eff1}^2 + I_{eff2}^2 + 2I_{eff1} \cdot I_{eff2} \cdot \cos(\phi_2 - \phi_1)$$

$\cos\phi = \frac{1}{2} \Rightarrow \phi = \pm \frac{\pi}{3} \text{ rad}$	$\cos\phi = \frac{\sqrt{3}}{2} \Rightarrow \phi = \pm \frac{\pi}{6} \text{ rad}$	$\cos\phi = \frac{1}{\sqrt{2}} \Rightarrow \phi = \pm \frac{\pi}{4} \text{ rad}$
---	--	--

### تطبيقات لحساب الممانعة الكلية والاستطاعة المتوسطة المستهلكة وعامل استطاعة الدارة على بعض الدارات التسلسلية

دارة تحوي على التسلسل :	مقاومة صرفة $(R)$ ووشيعية لها مقاومة $(r, L)$ ومكثفة $(C)$	مقاومة صرفة $(R)$ ووشيعية مهمة مقاومة $(L)$ ومكثفة $(C)$	مقاومة صرفة $(R)$ ومكثفة $(C)$	وشيعية لها مقاومة $(r, L)$
الممانعة الكلية للدارة $Z$ :	$Z = \sqrt{(r+R)^2 + (X_L - X_C)^2}$	$Z = \sqrt{R^2 + (X_L - X_C)^2}$	$Z = \sqrt{R^2 + X_C^2}$	$Z = \sqrt{r^2 + X_L^2}$
عامل الاستطاعة $\cos\phi = \frac{\text{المقاومة}}{\text{الممانعة}}$ (رز)	$\cos\phi = \frac{r+R}{Z}$	$\cos\phi = \frac{R}{Z}$	$\cos\phi = \frac{R}{Z}$	$\cos\phi = \frac{r}{Z}$
الاستطاعة المتوسطة $P_{avg} = (\text{التيار})^2 \times (\text{المقاومة})$	$P_{avg} = (r+R) \cdot I_{eff}^2$	$P_{avg} = R \cdot I_{eff}^2$	$P_{avg} = R \cdot I_{eff}^2$	$P_{avg} = r \cdot I_{eff}^2$

### حالة التجاوب الكهربائي (الطنين الكهربائي) $X_L = X_C$ وفق الشروط :

- 1- دارة تسلسل 2- تغيير في الدارة (تغيير تواتر أو إضافة جهاز جديد) 3- ذكر إحدى الجمل الأربعة :
  - الممانعة أصغر مايمكن  $Z = R$   $\diamond$  التيار بأكبر قيمة له  $I'_{eff} = \frac{U_{eff}}{R}$   $\diamond$  عامل الاستطاعة يساوي الواحد  $\cos\phi = 1$   $\diamond$  التوتر على وفاق بالطور مع الشدة  $(\phi = 0)$
- في حالة التجاوب الكهربائي (الطنين) نكتب  $(X_L = X_C \Rightarrow L\omega = \frac{1}{\omega C})$  ونعزل المجهول ونحسب تيار جديد من العلاقة  $(I'_{eff} = \frac{U_{eff}}{R})$

### حالات خاصة :

في التسلسل عندما يضيف جهاز ويذكر جملة (بقيت شدة التيار نفسها)  $\Leftarrow$  قبل الإضافة  $Z$  بعد الإضافة  $Z$   
في التفرع عندما يضيف جهاز ويذكر جملة (فرق الكون على توافق مع التيار) : نرسم إنشاء فريزل لكل الدارة وشعاع  $(I)$  المضاف نرسمه لحد ال  $(U)$  فنحصل على مثلث قائم ، نحسب منه  $(I)$  المضاف

### خاص بالمكثفات :

خاص بالمكثفات	وصل المكثفات على التسلسل	ضم المكثفات على التفرع
تحديد نوع الضم (نقارن $C$ مع السعة الكلية $C_{eq}$ )	$C_{eq} < C$	$C_{eq} > C$
حساب سعة المكثفة المضافة $(C')$	$\frac{1}{C_{eq}} = \frac{1}{C} + \frac{1}{C'} \Rightarrow \frac{1}{C'} = \frac{1}{C_{eq}} - \frac{1}{C}$	$C_{eq} = C + C' \Rightarrow C' = C_{eq} - C$

### ملاحظات الدرس السادس المحولة الكهربائية

نسبة التحويل :  $\mu = \frac{N_s}{N_p} = \frac{U_{effs}}{U_{effp}} = \frac{I_{effp}}{I_{effs}}$

محولة رافعة للتوتر (الجهد) وخافضة للتيار :  $\mu > 1 \Rightarrow N_s > N_p \Rightarrow U_{effs} > U_{effp}$

محولة خافضة للتوتر (الجهد) ورافعة للتيار :  $\mu < 1 \Rightarrow N_s < N_p \Rightarrow U_{effs} < U_{effp}$

$$I_{effs} \text{ و } I_{effp} \text{ } \left\{ \begin{array}{l} I_{effs} = \frac{U_{effs}}{R_s} \text{ أو } I_{effs} = \frac{p_s}{U_{effs}} \\ I_{effp} = \mu \cdot I_{effs} \end{array} \right.$$

يتم دمج مسألة المحولة مع التيار المتناوب في الدارة الثانوية ويكون  $U_{effs}$  هو التوتر المنتج الكلي للدارة التفرع  
تنويه: يوجد أوراق محلولة تشمل (النظري سؤال وجواب - العملي عشر مسائل محلولة شاملة للمنهاج

