

ملاحظات الميكانيك

ملاحظات حل مسائل النواس المرن

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

- ✓ 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)

$$2. \text{الاستطالة السكونية: } mg = kx_0 \Rightarrow x_0 = \frac{mg}{k}$$

وإذا لم تعطى قيم m, k

✓ نستطيع تبديل $k = m \cdot \omega_0^2$ فيكون $x_0 = \frac{mg}{m \cdot \omega_0^2} \Rightarrow x_0 = \frac{g}{\omega_0^2}$
✓ نربع ونعزل x_0 نعوض بدل $\frac{m}{k}$ في علاقة الدور $mg = kx_0 \Rightarrow \frac{m}{k} = \frac{x_0}{g} \Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{x_0}{g}}$

$$3. \left\{ \begin{array}{l} \text{قوة الارجاع (N)} \quad \bar{F} = -k\bar{x} \\ \text{التسارع (m.s}^{-2}) \quad \bar{a} = -\omega_0^2 \bar{x} \end{array} \right.$$

لما يطلبن رح يعطي قيمة المطال x أو (اللحظة $t = 0$ تكون مثلاً $x = +X_{\max}$)
✓ شدة قوة الارجاع بالقيمة المطلقة وشدة محصلة القوى هي نفسها شدة قوة الارجاع $\Sigma F = |m \cdot \bar{a}| = |-k\bar{x}|$

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

✓ إذا أعطانا التنبض الخاص ω_0 : $k = m \cdot \omega_0^2$ أو عندما يعطينا خط بياني للطاقة نحسب منه k : من علاقة الطاقة الكلية $E = \frac{1}{2} k X_{\max}^2$ ونعزل k

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

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

(3) نعوض الثوابت بالشكل العام

• ω_0 التنبض الخاص (rad.s^{-1}) : $\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$ أو $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$

• $X_{\max}$ سعة الحركة ، سعة الاهتزاز ، ضمن جدول مرونة النابض ، طول القطعة المستقيمة تعني كلها

• تعيين $\bar{\varphi}$ من شروط البدء

الاتجاه الموجب: $v > 0$ ، السرعة موجبة ، الاتجاه السالب: $v < 0$ ، السرعة سالبة

في الوضعين الطرفيين $x = \pm X_{\max}$ نعتمد السرعة في كلا الاتجاهين $v = 0$

• شروط البدء: $t = 0, x = +X_{\max}$ تركت دون سرعة ابتدائية
نعوض شروط البدء بتابع المطال:

$$\bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$$

$$+X_{\max} = X_{\max} \cos(\bar{\varphi}) \Rightarrow \cos \bar{\varphi} = 1 \Rightarrow \bar{\varphi} = 0$$

• شروط البدء: $t = 0, x = -X_{\max}$ تركت دون سرعة ابتدائية
نعوض شروط البدء بتابع المطال:

$$\bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$$

$$-X_{\max} = X_{\max} \cos(\bar{\varphi}) \Rightarrow \cos \bar{\varphi} = -1 \Rightarrow \bar{\varphi} = \pi \text{ rad}$$

شروط البدء: $t = 0, x = \frac{X_{\max}}{2}$ ، الاتجاه سالب مثلاً

نعوض شروط البدء بتابع المطال: $\bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$

$$\frac{X_{\max}}{2} = X_{\max} \cos(\frac{\pi}{2}(0) + \bar{\varphi})$$

$$\Rightarrow \cos \bar{\varphi} = +\frac{1}{2} \left\{ \begin{array}{l} \bar{\varphi} = +\frac{\pi}{3} \text{ rad (إما)} \\ \bar{\varphi} = -\frac{\pi}{3} \text{ rad (أو)} \end{array} \right.$$

نختار $\bar{\varphi}$ قيمة التي تجعل السرعة سالبة:

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

نعوض شروط البدء $v < 0, t = 0$

لأن الاتجاه سالب $\bar{v} < 0$: $\bar{v} = -\omega_0 X_{\max} \sin \bar{\varphi} < 0$

مقبول $v < 0$: $\bar{\varphi} = +\frac{\pi}{3} \Rightarrow \bar{v} = -\omega_0 X_{\max} \sin \left(+\frac{\pi}{3}\right) \Rightarrow v < 0$

مرفوض $v > 0$: $\bar{\varphi} = -\frac{\pi}{3} \Rightarrow \bar{v} = +\omega_0 X_{\max} \sin \left(-\frac{\pi}{3}\right) \Rightarrow v > 0$

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

السرعة الخطية لمركز عتالة الجسم

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

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

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

6.

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

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

الناول	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 $x = 0$ ← $0 = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$

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

8. الطاقات :

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

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

الطاقة الحركية (من الفرق) : $E_k = E - E_p$

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

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

تحديد موضع (مطال) x مركز عطالة الجسم عندما تتساوى الطاقتين الكامنة والحركية $E_k = E_p$

$$E_k = E_p \Rightarrow \frac{1}{2} k X_{\max}^2 - \frac{1}{2} k X^2 = \frac{1}{2} k X^2 \Rightarrow E = E_p + E_p \Rightarrow E = 2E_p \Rightarrow \frac{1}{2} k X_{\max}^2 = 2 \cdot \frac{1}{2} k X^2 \Rightarrow X^2 = \frac{X_{\max}^2}{2} \Rightarrow X = \pm \frac{X_{\max}}{\sqrt{2}}$$

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 : $\bar{v} = (\bar{x})'_t$	$\bar{v} = -v_{\max} \sin(\omega_0 t + \varphi)$	$\bar{v} = -\omega_0 X_{\max} \sin(\omega_0 t + \varphi)$	$v_{\max} = \omega_0 X_{\max}$
التسارع : $\bar{a} = (\bar{v})'_t = (\bar{x})''_t$	$\bar{a} = -\omega_0^2 \bar{x}$	$\bar{a} = -\omega_0^2 X_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$	$a_{\max} = \omega_0^2 X_{\max}$
قوة الإرجاع : $\bar{F} = -k \bar{x}$	$\bar{F} = -F_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$	$\bar{F} = -k X_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$	$F_{\max} = k X_{\max} = m \omega_0^2 X_{\max}$

ملاحظات حل النواس الفتل :

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

✓ 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_{Δ} (تناسب طردي) وثابت فتل سلك الفتل k (تناسب عكسي)

1- عزم العطالة I_{Δ} :

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

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

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

$$I_{\Delta} : \text{خلاصة عزم العطالة بالنواس الفتل} \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{لا يوجد كتل} \\ \text{جسم (ساق أو قرص)} \end{array} \right. \quad I_{\Delta/c} \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{لا يوجد كتل} \\ \text{جسم (ساق أو قرص)} \end{array} \right. \quad I_{\Delta/c} + 2 \cdot I_{\Delta/m_1}$$

2- ثابت فتل السلك k : ($m \cdot N \cdot \text{rad}^{-1}$) إذا أعطانا النبض الخاص ω_0 : $k = I_{\Delta} \cdot \omega_0^2$ أو نحسبه من علاقة الدور بعد تربيعها : $k = 4\pi^2 \frac{I_{\Delta}}{T_0^2}$ $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{k}} \rightarrow T_0^2 = 4\pi^2 \frac{I_{\Delta}}{k} \Rightarrow$

11. ملاحظات للاختيار من متعدد :

تستخدم هذه العلاقة فقط عند التغيير في سلك الفتل حيث : $k' : \text{ثابت يتعلق بنوع السلك} \quad 2r : \text{قطر مقطع السلك (ثخنه)} \quad L : \text{طول السلك}$ $K = k' \frac{(2r)^4}{L}$ $\sqrt{K} \leftarrow \sqrt{K}$ $\sqrt{L} \leftarrow \sqrt{L}$ T_0 لما يغير طول سلك الفتل ويطلب T_0' الجديد هنا فقط نجد 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

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

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 :

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

فتل (زاوي)	مرون (خطي)	المطال
$\theta = \theta_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$	$\bar{x} = X_{\max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$	المطال الزاوي
$\bar{\omega} = (\theta)'_t = -\omega_0 \theta_{\max} \sin(\omega_0 t + \varphi)$	$\bar{v} = (\bar{x})'_t = -\omega_0 X_{\max} \sin(\omega_0 t + \varphi)$	السرعة الخطية
$\omega_{\max} = \omega_0 \theta_{\max}$	$v_{\max} = \omega_0 X_{\max}$	السرعة الخطية العظمى (طويلة)
$\bar{\alpha} = -\omega_0^2 \theta$	$\bar{a} = -\omega_0^2 \bar{x}$	التسارع الخطي
$\alpha_{\max} = \omega_0^2 \theta_{\max}$	$a_{\max} = \omega_0^2 X_{\max}$	التسارع الأعظمي (طويلة)
$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{k}}$	$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$	الدور الخاص
$(m \cdot N \cdot \text{rad}^{-1}) \quad k = I_{\Delta} \cdot \omega_0^2$	$(N \cdot m^{-1}) \quad k = m \cdot \omega_0^2$	ثابت صلابة النابض
$\bar{\Gamma} = -K \cdot \theta$	$\bar{F} = -K \cdot \bar{x}$	قوة الارجاع
$\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{I_{\Delta}}}$	$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$	النابض الخاص
$E = \frac{1}{2} k \theta_{\max}^2$	$E = \frac{1}{2} k X_{\max}^2$	الطاقة الكلية (الميكانيكية)
$E_p = \frac{1}{2} k \theta^2$	$E_p = \frac{1}{2} k X^2$	الطاقة الكامنة المرونية
$E_k = \frac{1}{2} I_{\Delta} \cdot \omega^2$	$E_k = \frac{1}{2} m \cdot v^2$	الطاقة الحركية الانسحابية
$(kg \cdot m^2 \cdot \text{rad} \cdot s^{-1}) \quad L = I_{\Delta} \cdot \omega$	$(kg \cdot m \cdot s^{-1}) \quad P = m \cdot v$	كمية الحركة الانسحابية
$\omega = -\omega_0 \theta_{\max}$	$v = -\omega_0 X_{\max}$	سرعة المرور الأول بوضع التوازن

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

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

✓ 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 اذا انتقلنا بالنواس من سطح البحر إلى قمة الجبل فتنقص $\sqrt{g}$ 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: $\bar{W}$ ثقل الكرة ، $\bar{T}$ توتر الخيط

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

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

بالاسقاط على النظم نجد :

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

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

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

2. نزيح 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 $\theta = 0$

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

$$E_K - E_{K0} = \bar{W}_T + \bar{W}_W$$

($E_{K0}=0$) تركت دون سرعة ابتدائية ($\bar{W}_T = 0$) لأن $\bar{T}$ تعامد الانتقال في كل لحظة .

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

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

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

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

ملاحظات لحل مسائل النواس الثقلي المركب

$$T'_0 = T_0 \left[1 + \frac{\theta_{max}^2}{16} \right]$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{mgd}} \quad \text{الدور بحالة الساعات الصغيرة:}$$

الدور بحالة الساعات الصغيرة:

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

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 m ويطلب الدور الحديد نختار $T'_0 = T_0$)

طلبات مسألة النواس الثقلي المركب

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\Delta}}{mgd}} \quad \text{السؤال الأول} \quad \text{حساب } T_0 \text{ من العلاقة}$$

عزم العطالة I_{Δ} :

$$I_{\Delta/m} = m \cdot r^2 \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{الكتلة على طرفي الساق} \\ r = \frac{l}{2} \end{array} \right. \quad I_{\Delta/m} = m \cdot \frac{l^2}{4} \quad \text{✓}$$

$$I_{\Delta/c} = m \cdot r^2 \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{الكتلة على محيط القرص} \\ r = \frac{l}{2} \end{array} \right. \quad I_{\Delta/c} = m \cdot \frac{l^2}{4} \quad \text{✓}$$

$$I_{\Delta/c} = m \cdot r^2 \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{الكتلة على محيط القرص} \\ r = \frac{l}{2} \end{array} \right. \quad I_{\Delta/c} = m \cdot \frac{l^2}{4} \quad \text{✓}$$

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

حالات النواس الثقلي المركب:

(1) ساق حاف (مافي كتل): يعني I_{Δ} حسب هايفنز:

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

$$d = oc : d \text{ تعيين}$$

(2) ساق مع كتلة:

تعيين I_{Δ} حسب جملة:

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

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

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

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

تعيين I_{Δ} حسب جملة:

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

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

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

السؤال الثاني: احسب طول النواس البسيط الموافق للنواس المركب:

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

$$(رقم) = (رقم) \text{ قانون}$$

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

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

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

المالح:

نطبق نظرية الطاقة الحركية بين وضعين:

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

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

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

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

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

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

احسب السرعة الخطية: $v = \omega \cdot r$ زاوية r بعد m عن 0

$$v = \omega \cdot r : \text{لإحدى الكتلتين: } v = \omega \cdot r \rightarrow v = \omega \cdot d$$

ملاحظات الموانع :

✓ بعض التحويلات الهامة :

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

✓ 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 :

$$y_{\max, n} = 2y_{\max} \left| \sin \frac{2\pi x}{\lambda} \right| \text{ حيث : } y_{\max} \text{ سعة اهتزاز المنبع}$$

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

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

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

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

(المدرج الثالث : $n = 3$ ، المدرج الثاني : $n = 2$ ، المدرج الأساسي (الأول) : $n = 1$)

6. حساب قوة الشد F_T من أجل n مغزل وفق الخطوات الآتية :

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

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 والأنابيب الصوتية

مزامير متشابه الطرفين		مزامير متشابه الطرفين	
نوع فم نهاية مفتوحة ، ذو لسان نهاية مغلقة		نوع فم نهاية مفتوحة ، ذو لسان نهاية مغلقة	
طول المزامير	$L = (2n - 1) \frac{\lambda}{4}$	طول المزامير	$L = n \cdot \frac{\lambda}{2}$
تواتر الصوت	$f = (2n - 1) \frac{v}{4L}$	تواتر الصوت	$f = \frac{n \cdot v}{2L}$
القسوس (2n - 1) يمثل مدوجات الصوت (2n - 1) = 1, 3, 5 (صوت أساسي 1)		n تمثل مدوجات الصوت (n = 1, 2, 3, 4) (صوت أساسي 1)	
عدد أطوال الموجة يحسب :	$\frac{\text{طول المزامير}}{\text{طول الموجة}} = \frac{L}{\lambda}$	طول الموجة يحسب في المزامير من العلاقة :	$\lambda = \frac{v}{f}$
البعد بين عقدة و بطن يليها	$\frac{\lambda}{4}$	البعد بين عقدتين متتاليتين أو بطنين متتاليتين	$\frac{\lambda}{2}$
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	
كثافة الغاز $D = \frac{M}{29}$ $\frac{v_2}{v_1} = \sqrt{\frac{D_1}{D_2}} = \sqrt{\frac{M_1}{M_2}}$: $\frac{M_1}{29} = \frac{M_2}{29}$		نسخن : $T_2 = T_1 \left(\frac{v_2}{v_1} \right)^2$ $T \text{ كلفن} = t(C^0) + 273$	

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)
طوله $L = (2n - 1) \frac{\lambda}{4}$ القوس $(2n - 1)$ يمثل مدوجات الصوت $(n = 1, 2, 3, 4)$ الرنين الأول: $n = 1$: $(2n - 1) = 1$ الرنين الثاني: $n = 2$: $(2n - 1) = 3$ طول العمود الهوائي عند الرنين الأول يساوي $L_1 = \frac{\lambda}{4}$ (أق صر طول) طول العمود الهوائي عند الرنين الثاني يساوي $L_2 = \frac{3\lambda}{4}$ البعد بين صوتين شديدين متتاليين $\Delta L = L_2 - L_1 = \frac{3\lambda}{4} - \frac{\lambda}{4} = \frac{\lambda}{2}$ $\Delta L = L_2 - L_1 = \frac{\lambda}{2}$ تواتره $f = (2n - 1) \frac{v}{4L}$ البعد الذي يحدث عنده الرنين الأول $L_1 = ?$ $(2n - 1) = 1$: الرنين الأول $\Rightarrow f = \frac{v}{4L_1} \Rightarrow L_1 = \frac{v}{4f}$	طوله $L = n \cdot \frac{\lambda}{2}$ الرنين الأول: $n = 1$: الرنين الثاني: $n = 2$ تواتره $f = \frac{n \cdot v}{2L}$ $n = 1, 2, 3, 4$ (الرنين الأول $n = 1$) القوة الضاغطة تساوي الضغط ضرب مساحة السطح $F = P \cdot S$ البعد بين صوتين شديدين متتاليين (رنينين متعاقبين) : $\frac{\lambda}{2}$ طول الموجة : $\lambda = \frac{v}{f}$

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 الملف = 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 $\mu = \frac{B}{B_H}$ ونعزل المجهول المطلوب وزاوية انحراف إبرة مغناطيسية: $\tan \theta = \frac{B}{B_H}$

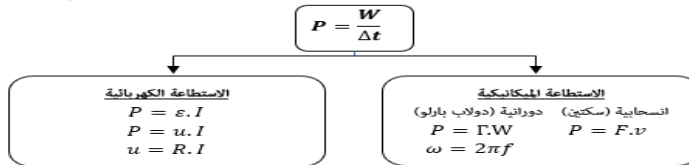
السلكين : عندما يكون التيارين بجهة واحدة والإبرة بينهما فالحقلين متعاكسين $B_{\text{كي}} = B_1 - B_2 > 0$ والعكس بجهة واحدة $B_{\text{كي}} = B_1 + B_2 > 0$

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

مخطط لحساب الاستطاعة:



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

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

• عند إمالة السكتين عن الأفق بزاوية α 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 الكهرومغناطيسية: $F = ILB \sin \theta$: $L = r$ ولكن $\theta(\vec{IL}, \vec{B}) = \frac{\pi}{2}$ ويكون $F = IrB \sin \theta$

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

• 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 الكهرومغناطيسية ، $\vec{R}$ 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 Δ $\vec{\Gamma}_{\vec{W}/\Delta} = 0$ لأن $\vec{W}$ حامل $\vec{W}'$ يلاقي Δ

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

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

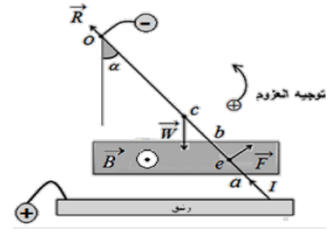
$$\sum \vec{F} = 0 \Rightarrow \vec{F}_{W/\Delta} + \vec{F}_{F/\Delta} + \vec{F}_{R/\Delta} = 0$$

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

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

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

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



تجربة الإطار :

تجربة الإطار

سلك فتل

نكتب الاستنتاج كاملاً ونعزل المجهول

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

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

كهرطيسية فتل

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

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

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

فلي شو بذلك يا خالد

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

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

$$NILB = k\theta'$$

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° أو $\frac{\pi}{6}$: $\alpha = \frac{\pi}{3}$

2. حساب شدة القوة الكهرطيسية 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 الكهرطيسية :

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

3. حساب عمل القوة الكهرطيسية بين وضعين:

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

$$= I(NB S \cos \alpha_2 - NB S \cos \alpha_1)$$

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

معطاة α_1 (الوضع الأول)

معطاة α_2 (الوضع الثاني)

نعزل المجهول من العلاقة

ثابت المقياس الغلفاني (حساسية المقياس) :

$$G = \frac{\theta'}{I} \text{ أو } G = \frac{NIS}{k} \text{ وواحدته } rad.A^{-1}$$

ملاحظات الدرس التالية : التحريض الكهرطيسي

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

تغيير الحقل	تغيير السطح (استنتاج)	تغيير الزاوية
نضايف أو ننقص الحقل قطع التيار تقريب أو إبعاد مغناطيس	$\Delta\Phi = NB\Delta S \cos \alpha$ (نحرك الساق ننحرج الساق)	$\Delta\Phi = NBS\Delta \cos \alpha$ (ندير أو نحرك الوشيعه ندير أو نحرك الإطار)

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

- تحديد جهته: محرّض متزايد : $\Delta\Phi > 0 \Rightarrow \bar{\epsilon} < 0 \Rightarrow \bar{i} < 0$ تيار المتحرض يولد متحرض $\vec{B}$ عكس محرّض $\vec{B}$
- محرّض متناقص : $\Delta\Phi < 0 \Rightarrow \bar{\epsilon} > 0 \Rightarrow \bar{i} > 0$ 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 تلتفت 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 وجهه مشايه (تنافر)
 - إبعاد قطب يعطي وجهه مخالف (تجاذب)

التحريض الذاتي: يعطينا في هذه المسألة تابع للتيار بدلالة الزمن

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

مولد التيار المتناوب الجيبي AC : استنتاج :

- التابع الزمني للقوة المحركة الكهربائية المتحيزة الانية (اللحظية - المتناوبة) : $\varepsilon = \varepsilon_{max} \sin \omega t$
- القيمة العظمى للقوة المحركة الكهربائية المتحيزة : $\varepsilon_{max} = NBS\omega$
- تعيين اللحظات التي تكون فيها قيمة القوة المحركة الكهربائية المتحيزة 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 المتحرض 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 : $E_c = \frac{1}{2} \frac{q^2}{c} : t = 0 \Rightarrow \bar{q} = q_{max}$

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

أو يمكن حساب ذاتية وشية علم طولها ℓ وطول سلكها ℓ' من الاستنتاج : $N = \frac{\ell'}{2\pi r} \Rightarrow L = 4\pi \times 10^{-7} \frac{\ell'^2}{4\pi^2 r^2 \cdot \pi r^2} \Rightarrow L = 10^{-7} \frac{\ell'^2}{\ell}$

الدارة المهتزة:

- دورها: $T_0 = 2\pi\sqrt{L.C} = \frac{1}{f_0} = \frac{2\pi}{\omega_0}$ عند طلب التواتر: نحسب الدور ونقلبه
- 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

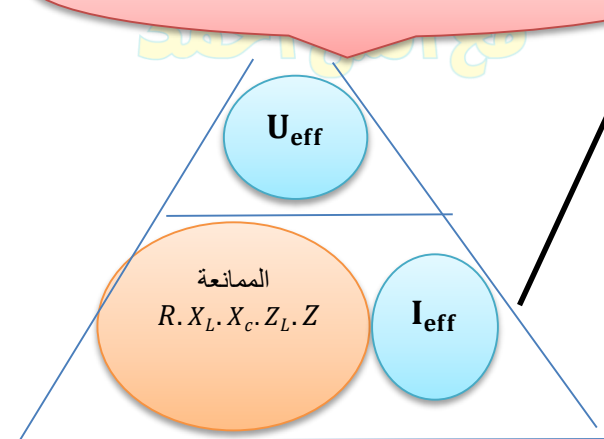
التابع (معادلة الشدة اللحظية والتوتر اللحظي)	تابع الشدة اللحظية: $\bar{I} = I_{max} \cos(\omega t + \varphi_1)$	تابع التوتر اللحظي: $\bar{U} = U_{max} \cos(\omega t + \varphi_2)$
عندما يعطي التابع في نص المسألة	الشدة المنتجة: $I_{eff} = \frac{I_{max}}{\sqrt{2}}$	تواتر التيار: $f = \frac{\omega}{2\pi}$
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

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



الجهاز	الممانعة X	الطور φ (تسلسل)	الطور φ (تفرع)	الحالة بين $\bar{I}$ و $\bar{U}$ تسلسل	إنشاء فرينل تسلسل	الاستطاعة المتوسطة المستهلكة $P_{avg} = I_{eff} \cdot U_{eff} \cdot \cos \varphi$
المقاومة الصرفة R	$X_R = R$	$\varphi = 0$	$\varphi = 0$	تجعل التوتر على توافق مع الشدة	$\vec{U}_{eff} \parallel \vec{I}$	$\varphi = 0 \Rightarrow \cos \varphi = 1 \Rightarrow P_{avg} = I_{eff} \cdot U_{eff} = R \cdot I_{eff}^2$
الذاتية L (وشية مهمة مقاومة)	$X_L = L\omega$ ممانعتها (ردية الوشية)	$\varphi = +\frac{\pi}{2}$	$\varphi = -\frac{\pi}{2}$	تقدم التوتر على الشدة	$\vec{U}_{eff} \text{ leads } \vec{I}$	$\varphi = \frac{\pi}{2} \Rightarrow \cos \varphi = 0 \Rightarrow P_{avg} = 0$ الذاتية لا تستهلك طاقة
المكثفة C	$X_C = \frac{1}{\omega C}$ ممانعتها (اتساعية المكثفة)	$\varphi = -\frac{\pi}{2}$	$\varphi = +\frac{\pi}{2}$	تؤخر التوتر عن الشدة	$\vec{U}_{eff} \text{ lags } \vec{I}$	$\varphi = \frac{\pi}{2} \Rightarrow \cos \varphi = 0 \Rightarrow P_{avg} = 0$ لا تستهلك طاقة

حساب الاستطاعة المتوسطة المستهلكة :

- الاستطاعة المتوسطة المستهلكة على التسلسل وأجزاء التفرع من :
 $P_{avg} = I_{eff} \cdot U_{eff} \cdot \cos \varphi$ أو من : المقاومة بمربع التيار $(\text{التيار}) \times (\text{المقاومة})$
- الاستطاعة المستهلكة في جملة الفرعين $P_{avg} = P_{avg1} + P_{avg2}$
 $P_{avg} = I_{eff1} \cdot U_{eff} \cdot \cos \varphi_1 + I_{eff2} \cdot U_{eff} \cdot \cos \varphi_2$
- حساب عامل استطاعة الدارة :**
- في التسلسل وأجزاء التفرع :** $\cos \varphi = \frac{\text{المقاومة}}{\text{الممانعة}}$ (رز)
- في الدارة التفرعية الكلية :** $\cos \varphi = \frac{P_{avg}}{I_{eff} \cdot U_{eff}}$
- حساب الطاقة الحرارية للمقاومة** $E = P_{avgR} \cdot t$
- 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 الوشعية $r = \frac{U \text{ متواصل}}{I \text{ متواصل}}$

الوشعية 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 $(+\varphi)$ سالبية $(-\varphi)$	على تفرع حادة
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 :
 $I_{eff}^2 = I_{eff1}^2 + I_{eff2}^2 + 2I_{eff1} \cdot I_{eff2} \cdot \cos(\varphi_2 - \varphi_1)$

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

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

دارة تحوي على التسلسل :	مقاومة صرفة (R) ووشعية لها مقاومة (L) ومكثفة (C)	مقاومة صرفة (R) ووشعية مهمة مقاومة (L) ومكثفة (C)	مقاومة صرفة (R) ومكثفة (C)	وشعية 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 المفومة $\cos \varphi = \frac{\text{المقاومة}}{\text{الممانعة}}$ (رز)	$\cos \varphi = \frac{r+R}{Z}$	$\cos \varphi = \frac{R}{Z}$	$\cos \varphi = \frac{R}{Z}$	$\cos \varphi = \frac{r}{Z}$
الاستطاعة المتوسطة $P_{avg} = (\text{التيار}) \times (\text{المقاومة})$	$P_{avg} = (r+R) \cdot I_{eff}^2$	$P_{avg} = R \cdot I_{eff}^2$	$P_{avg} = R \cdot I_{eff}^2$	$P_{avg} = r \cdot I_{eff}^2$

حالة التجواب 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 ما يمكن $Z = R$ ❖ التيار بأكبر قيمة له $I'_{eff} = \frac{U_{eff}}{R}$ ❖ عامل الاستطاعة يساوي الواحد $\cos \varphi = 1$ ❖ التوتر على وفاق بالطور مع الشدة $(\varphi = 0)$
- في حالة التجواب الكهربائي (الطنين) نكتب $(X_L = X_C \Rightarrow L\omega = \frac{1}{\omega C})$ ونحسب تيار جديد من العلاقة $(I'_{eff} = \frac{U_{eff}}{R})$

حالات خاصة :

في التسلسل عندما يضيف جهاز ويذكر جملة (بقيت شدة التيار نفسها) 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) 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

ثانوي s : من قوانين المتناوب أولي p : من نسبة التحويل

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

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

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

$$I_{effs} = \frac{U_{effs}}{R_s} \text{ أو } I_{effs} = \frac{P_s}{U_{effs}} \quad \text{لحساب كل من شدة تيار الأولي } I_{effp} \text{ والثانوية } I_{effs}$$

$$I_{effp} = \mu \cdot I_{effs}$$

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 للمناهج