الحركة المستقيمة المنتظمة ، مسارها مستقيم وسرعتها متغيرة
تسارعها ثابت لأنو بانتظام تغير السرعة بعني بعطي مسافات
بانتظام أو مساوية بانتظام

بالتكون الـ a و الـ v متغيرين ما في انتظام

نقول عن الحركة أنها متسارعة اذا ازدادت سرعتها بتغير الزمن
نقول عن الحركة أنها متباطئة اذا تناقصت سرعتها بتغير الزمن
مع ثبات التسارع لكلا الحالتين

وقت برمي قلم في طوز الصعود الحركة تناقص
وهبوطاً الحركة تزداد

تابعها الزمني

$a = const$

$v = at + v_0$

$x = \frac{1}{2}at^2 + v_0t + x_0$

$v^2 - v_0^2 = 2a(x - x_0)$

وهبوطاً الحركة تزداد
بانتظام ، مسارها مستقيم
سرعتها متغيرة الفت بانتظام

الحركة الدائرية المنتظمة: حركة مسارها دائري حيث يدور الجسم حول محور دوران D يبعد عنه مسافة معينة يقطع أقواس متساوية خلال أزمنة متساوية والسرعة تكون ثابتة والتسارع الماسي معدوم والمحور يمر خارج الجسم ولكن يبعد عنه مسافة ثابتة
الدوران هي نصف قطر الدائرة بعني الحركة مدورانية ومثال عليها
المؤشر الطويل البسيط والتسارع فيه ينقسم إلى مركبتين

التسارع الكلي = مماسي + ناظمي

$a^2 = a_t^2 + a_c^2$

بما أنو دائرية مسعتة

مماسي $a_t = (v)'_t$

ناظمي $a_c = \frac{v^2}{r}$

معناها $v = const$

ومسعتة الثابت $= 0$

معناها $a_t = 0$ فالتسارع الكلي هو تسارع ناظمي فقط في الحركة الدائرية المسعتة

$a_t = \frac{dv}{dt} = \frac{d(w.r)}{dt}$ بما أن r ثابت $= a.r$

$a_t = a.r$

معطيات الحركة الاهتزازية
نواس مرن ، نواس بسيط
ع سنحكيهون للاطباقنا
بقوانين نيوتن

قانون الحركة الاهتزازية

العلاقة الأساسية في التمرينات الاهتزازي

$\sum \vec{F} = m\vec{a}$ محصلة القوى المؤثرة بالجسم ، تسارع الجسم

التوازن $\sum \vec{F} = \vec{0}$ بالمذاكرة هو هادا بس بالتوازن

عند استخدام القانون الثاني نيوتن ، منكتب
معادلة الحركة بصيغة جبرية على (كتلة × التسارع)

الدور T هو الزمن اللازم لإنجاز المتحرك دورة واحدة في الحركة الدولية (s) مرضاً كندي سم وعم يدور ولحتى يصير دورة كاملة الزمن اللي اخدو حتى يدورها العدد من الدورات

زمن رحلة بعض دور / رحلة بعض دور } دورة كاملة

$T = \frac{\text{زمن الهزات}}{\text{عدد الهزات}} = \frac{t}{n}$

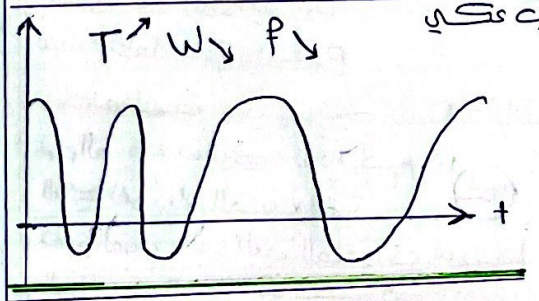
التواتر: عكس الدور هو عدد الدورات على الزمن وواحدته Hz

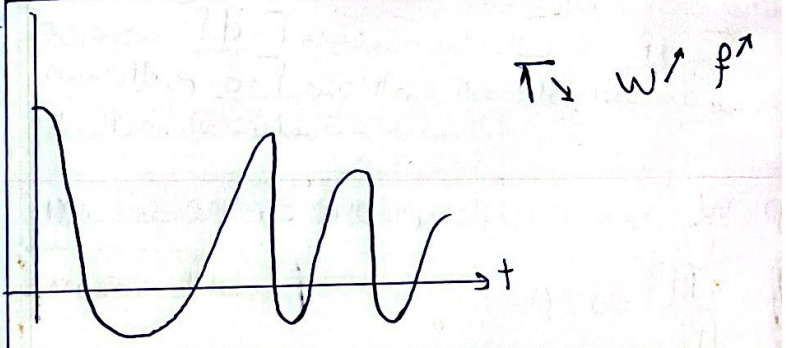
$F = \frac{n}{t} = \frac{1}{T}$

النبض الخاص ، نعقيد به بالسرعة الزاوية التي يدورها الجسم 8 كلما زاد التواتر مع زاد النبض وكلما نقص الدور زاد النبض

$w = 2\pi f$ $\quad \frac{2\pi}{T}$

الدور والتواتر تناسب عكسي



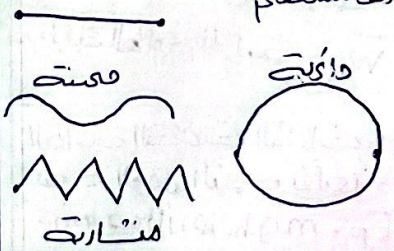


كندي حركة اهتزازية وكندي حركة دورانية

الحركة الاهتزازية يسبب مركز عطالتها من مكان لآخر راسماً وراءه خط اما كان نوع هذا الخط (مستقيم معنى) الحركة المستقيمة ، شكل مسارها مستقيم وهي أصلاً اهتزازية

بصنف نوع الحركة حسب نوع المسار

بهدول كلون بالأصل اهتزازيات



الحركة الاهتزازية ، هي اهتزاز أو انتقال مركز عطالة الجسم من مكان لآخر راسماً وراءه مسار ونصنف نوع الحركة حسب نوع المسار

الحركة الدائرية والمستقيمة أنا بلي بدي ياهون

قانون الثاني لنيوتن: اذا وضع مركز عطالة جسم صلب كتلته ثابتة في وجهة وشدة اكتسب تسارعاً ثابتاً يناسب طرداً مع شدة محصلة القوى الخارجية المؤثرة وله نفس منحى وجهة محصلة القوى الخارجية المؤثرة $\sum \vec{F}$ في مركز عطالة جسم

Scanned with CamScanner

• تاسني رموز بالميتر عبارة عن تمنيات او مقدار a

كمية قياسية ، يعني شي منقيسو بادوات والمثل عنه الكتلة ويتقيسو عن طريق الميزان ورمزها (m) واحدتها الدولية (Kg) وعندي الزمن رمزه (t) واحدته (S) ويقاس عن طريق الساعة او البقاية وعندي الطول واهوانو واحدته (m) رمزه (L) وعندي تمان شده التيار رمز (I) واحدته (A) وعندي درجة الحرارة رمزه (t) واحدته (K) كلفن وهسعل للصفاح تبعي وفي كيزون والرموز بلي فوق كلون مقادير قياسية متل ماهكينا

المتر							ميكرو			العشرون
mT	← G	← M	← K	← m	→ c	→ m	→ M	→ n	→ A	
10^{12}	10^{9}	10^{6}	10^{3}		10^{-2}	10^{-3}	10^{-6}	10^{-9}	10^{-10}	

$2cm \Rightarrow x10^{-2}\ m$	$g \xrightarrow{10^{-3}} Kg$
$2CSec \Rightarrow 10^{-2}\ Sec$	$L \times 10^{-3} \rightarrow m^3$
$3mA \Rightarrow x10^{-3}\ A$	$Km \rightarrow m \times 10^{3}$
$4MVolt \Rightarrow x10^{-6}\ Volt$	$cm \rightarrow m \times 10^{-2}$
$7KJ \Rightarrow 10^{3}\ J$	$cm^2 \rightarrow m^2 \times 10^{-4}$
$9mm \Rightarrow 10^{-3}\ m$	$cm^3 \rightarrow m^3 \times 10^{-6}$

ضرب د 10^{-3}

ميلي وغرام وليتر كوليون ضرب د 10^{-3}

$h \xrightarrow{3600} S$
$min \xrightarrow{60} S$
$Km/h \xrightarrow[3600]{1000} m/s$
$g \xrightarrow{10^{-3}} Kg$

المقادير القياسية لها قيمة دون اتجاه واذا صار لها اتجاه تصير مقادير متجهة (سعاعية) لها منفذ مع اتجاه ولها اربع عناصره ١- نقطة التأثير ، ٢- حامل ٣- جهة ٤- شدة

سعاع السرعة ، هو نسبة سعاع الازاحة / الزمن ورمزه $\vec{v} = \frac{d\vec{x}}{dt}$

كل سعاع تميز باربع عناصر حامل ونقطة وجهة وشدة

الطسافة ، مقدار قياسي

اللزاحة ، ما سبق شي ممناها صرلو جهة ممناها سعاع

سعاع السنابع وهو تغير سعاع السرعة على الزمن

سعاع قوة الثقل $\vec{W} = m\vec{g}$ واحدته (N) لانو قوى وموجه دوما نحو الاسفل دائما دائما يعني سعاعولية نحو الاسفل

سعاع قوة رد الفعل $\vec{R}$ (N) ويعامد المستوي (L)

لكل عمل رد فعل سياوي بالقيمة ويعاكسه بالاتجاه يعني دوما يعامد للستوي

مهما مال المستوي

سعاع توتر $\vec{T}$ ، $\vec{f_s}$ (N) من الطرف للمنصف

اي مسمارين بوصلون بسطن بدي وصلة متل سلك صبغ أو حبل واي وصلة بتتوتر اذا اعتبي سقف ومعلق فيه ناض ودوما قوة توتر الناض لقوى الناض مساوية

سعاع الحمل المغناطيسي $\vec{B}$

سعاع الحمل الكهربائي $\vec{E}$

مقادير سلمية يعني يا موجب يا سالب يا صفر

عزم القوة ، يعني في تدوير الجسم $\overline{F/S} = d.f$ (rad)

الذي هو ذراع القوة x القوة

ذراع القوة ، هو البعد العامودي من حامل القوة ومحور الدوران

الدوران عندي دوران عكس جهة دوران عقارب الساعة مصلها

عزم موجب $\Gamma = d.f$ ومع جهة عقارب الساعة $\Gamma = -d.f$

وينعدم العزم $\Gamma = 0$ عندما القوة تلاقي او توازي محور الدوران عندما تكون القوة عزم محور الدوران تكون $\Gamma = 0$

عمل القوة ، اذا انتقلت نقطة تأثير القوى $\vec{F}$ سعاع ازاحة $\vec{d}$ فان عمل هذه القوة W يساوي $W = \vec{F}.\vec{d} = F.d.\cos\theta$

حيث F ، شدة القوة d ، طويلة سعاع الازاحة

θ هي الزاوية بين $\vec{F}$ ، $\vec{d}$ ووحدته في الجملة الدولية J

الجسم كل مالو ساكن مالو عمل يعني قوة بدون انتقال مافي عمل

اذا كان سعاع القوة وسعاع الانتقال على حامل واحد ونفس واحد

$W = f.d.\cos\theta$ $\theta = 0$ $\cos 0 = +1$

ممناها العمل محرك موجب $W = +fd$ $\theta = 0$ $\vec{F}$ $\vec{d}$

العمل مقاوم عندما تكون القوة والانتقال على حامل واحد ونعاكس متعاكسين $W = -f.d$

العمل معدوم عندما تكون القوة تعامد الانتقال او مافي انتقال $W = 0$

عمل قوة الثقل $W_{\vec{w}} = m.g.h$ ⟸ $W_{\vec{w}} = w.h$

الاستطاعة هي القدرة على القيام بعمل ما بزمن معين $P = \frac{W}{t}$

الاستطاعة الانسحابية $P = \frac{f.d}{t} \Rightarrow P = f.v$

الاستطاعة الدورانية $P = \frac{\Gamma.\theta}{t} = P = \Gamma.w$

الطاقة ⟸ $E_K = \frac{1}{2}m.v^2$ $E_K = \frac{1}{2}I_0.w^2$

طاقة حركية انسحابية ، طاقة حركية دورانية

نظرية الطاقة الحركية $\Delta E_K = \sum \vec{W}_{f\ 1\to 2}$

الطاقة الكامنة الثاقلية هي الطاقة التي كيزنها الجسم بسبة العمل الذي بذل عليه لرفعه إلى ارتفاع معين عن سطح الأرض $E_p = m.g.h$

الطاقة الكامنة المرونية $E_p = \frac{1}{2}K.x^2$

حيث K ثابت صلابة الناض

العتل $E_p = \frac{1}{2}K\theta^2$

الطاقة الكلية هي مقدار مصون $E_{tot} = E_p + E_K$

$\Gamma = m.N$
$W = J$
الاستطاعة = Wat
$E = J$

Scanned with CamScanner

حركة الدوران : هو دوران جسم حول محور مار منه (تقلي حركب - قتل)
محور الدوران يمر من الجسم نفسه (عجلات السيارة - محور الدوران)
الحركة الدائرية يدور الجسم حول محور لا يمر منه
وعمودي عليه وقوانين هيغن (C) :

حركة : $\omega = \sqrt{\frac{F}{I_0 \cdot a}}$ حيث : I_0 عزم العطالة

التوازن : $\omega = 0$ a التسارع الزاوي

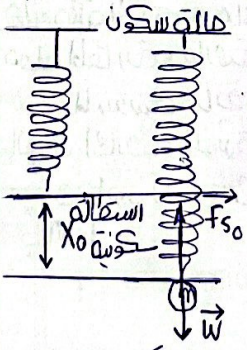
قياسات خطية وزاوية :

القياس	خطي	زاوي
المسافة	x	θ
السرعة	v	ω
التسارع	a	α
العلاقة بين الخطي والزاوي	خطي = زاوي $\times r$ $v = \omega \cdot r$ $a = \alpha \cdot r$ $x = \theta \cdot r$	

ملخص مراجعة لكل ما جاء بالميكانيك

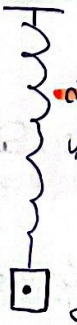
الهزاز : مكونات النواس المرن : هو الهزاز
جسم صلب كتلته m معلق بنابض مرن معلقة متباعدة ومهمل الكتلة وثابت صلابته k

النواس المرن : جسم صلب معلق بنابض مرن مهمل الكتلة معلقة متباعدة يهتز حركة اهتزازية حول مركز الاهتزاز (الكتلة)
وقت علقت بالنابض كتلة m نزل مسافة x_0 تعني استطالة x_0
نزل وبطلع أكثر من مرة حتى يوقف وهو وهو يهتز يخضع لقوة تعمل الجسم المعلق .



قوة التوتر : هي قوة الشد المرسلة محوريا من
رها خيط او ناض او وصلة او كبل وتوصف
على انها نوع من القوى الفاعلة والتي تعمل
في نهاية تلك الأشكال الأخيرة (عندي ناض
صلة ضبط وتر حبل سلك فلون قوة توتر
ن مطرح ما مسكتو بالمكي اذا مسكت
ناض من تحت بتوتر لفوق معناها قوى التوتر دوما تعاكس شد الجسم
ها رد فعل على سعاع الملسك يعني اذا علقت الكتلة بتكون قوى التوتر
فوق وبانو علقت كتلة بعلها نحو الأسفل معناها توتر نحو الأعلى

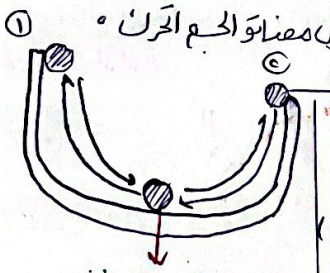
علق انا بدي شد الناض بايدي نحو الأسفل (ـ سيطيل الناض اكثر
ن الشدية لتحت سيطيل استطالة جديدة x متغيرة مع مرور
ن



وقت شدو لعند نقطة O لبعرض وتركو دون سرعة ابتدائية
$V=0$ لحظة تركك بعا انو سيتو صفر هو دور عودة الناض
سيتو لأم د وبعد هاد ما عاد فيش حتى ما بقيد عودتو
x_{max} أعظم استطالة أعظم مطال أعظم موضع
وقت تركتو مطلع والـ x_{max} بصير لعند (O) وضع التوازن
حتى الجوه ليوصل لـ نقطة من فوق x_{max} - أعظم قيمة

النواس المرن :

ما يكون الجسم متكان ونصير عكان معين مضايق الجسم الحرك .

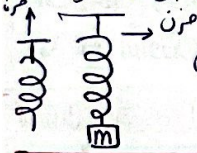


وقت بحط الكرة هون وبطلقها سيبرن باتجاه موضع التوازن ولبعيد وبترجع ملكانا مضايها الكرة عم بتهز فالحركة اهتزازية (الكرة بتهز حول وضع التوازن) بكون (1) ، (2) وبعض طرقين

الحركة الاهتزازية : حركة جسم يهتز إلى جانبي نقطة ثابتة تسمى مركز الاهتزاز والكرة هي وهم بتهز عم بتعرض للاحتكاك فبالتالي عم تقل سرعتها مضايها حركة اهتزازية متخامدة يعني كانت سرعتها كبيرة هيك لوقت وصارت سرعتها صغيرة وسيرين .

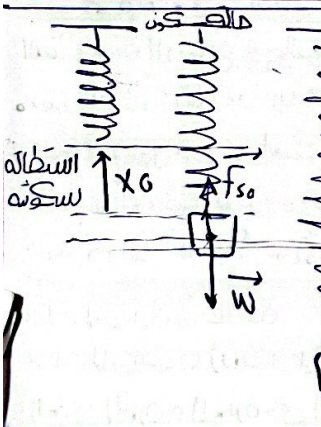
الحركة الاهتزازية المتخامدة : بخضع فيها الجسم إلى قوى احتكاك بتخلي الجسم يرجع لوضعو الأساسي (وضع التوازن) بعد ما أجرى عدة اهتزازات .

النواس المرن عبارة عن ناض معلق بسقف وهالناض يكون كتلتو مهملة وهالزم يكون مرن يعني اذا انشد بعيد وطلبتو بستطيل فبو يرجع لوضعو الطبيعي ويكون مرن . وطلعانو متباعدة



النواس المرن : جسم صلب كتلته m معلق بنهاية ناض وبعد ما علق فيه الجسم طلعانو ورع متباعد وسيطيل

الجسم توضيحي



حركة النواس المرن بدك اجا دور تواتر بيض سرعة تابع قوة ارجاع طاقة كلية حركية كامنة
هاد المطرح سميه 0 وضع التوازن لانو الجسم فيو متوازن
بعني ملاحظ انو الجسم عم يهتز بين وضعين اعظميين او وضعين طرفيين بالي هن $(+x_{max} \text{ و } -x_{max})$ مرورا بوضع توازنه وضع التوازن لحظة ترك الجسم دون سرعة ابتدائية بكون طاقتها بالي بتضل زمن الحركة وليس بدي فيو ؟

الدور T : هو الزمن اللازم لمتحرك هزة نوسة دورة كاملة واحدة S بعني بدي احسب الدور وقت رحت ورجعت دورة كاملة بزمن كذا وقت كسبت الطبيعة كان $t=0$

مصناها شروط البدء المتحرك كان عند $+x_{max}$ ، $V=0$ ، $t=0$

وقت راح من الـ $+x_{max}$ لـ $-x_{max}$ ورجع وقف لحال وبطلع معي الدور والتواتر بكون عكس الدور بالي هو عدد الهزات / الزمن

الحركة النواسية البسيطة : هي الحركة التي تكرر نفسها كل فترة زمنية وتكون سعة الهزاز الحركة ثابتة

الحركة الاهتزازية غير متخامدة ، حركة توافقية بسيطة

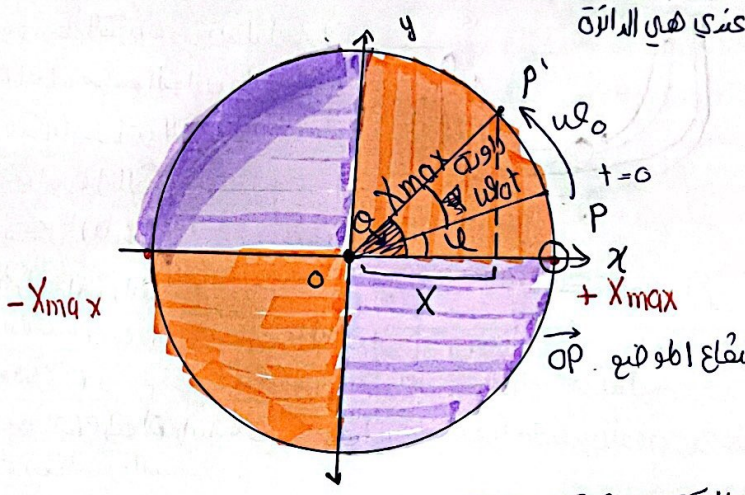
هزازة جيبية اسمائية ، كل هو يعني نواس مرن

Scanned with CamScanner

• سمّ الحركة بالنواس المرن ثابتة مع مرور الزمن

العلاقة بين الحركة الدائرية المنتظمة والحركة التوافقية البسيطة

• النقطة أو نقول منشد الجسم من وضع توازنه $X=0$ لغاية $X=+X_{max}$ ويرجع بنفس بطيء ويتنقل بين الـ $+X_{max}$ و $-X_{max}$ صورة أو ظل التوازن عندي هي الدائرة



الحركة الدائرية المنتظمة هي دوران جسم حول نقطة ثابتة بسرعة ثابتة

بيش يتحرك P لنفرض صار عند نقطة كذا شعاع الموضع يعمل مع محور XX' زاوية θ والجسم ماشي وعند النقطة كذا كنت للمقارنة كان عندها $t=0$ ومعناها φ هي الزاوية الابتدائية في اللحظة $t=0$

سؤال نظري (1) برهن في النواس المرن أن محصلة القوى المؤثرة في الجسم هي قوة الإرجاع تناسب طرداً مع المطال

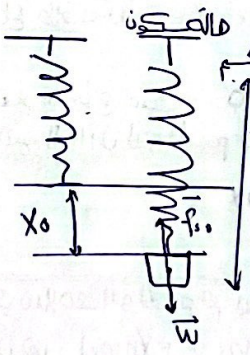
استنتج قوة الإرجاع في النواس المرن

• يمكن يكون النوع قبل الإجابة

نعرف أنو عندي ناضض من مهمل الكتلة طلقانه متباعدة وعلقت عمم صلب صار نهتز حتى استقر

الجسم ساكن تحت تأثير قوتين

قوة توتر الناضض $\vec{F}_{s0}$ نحو الأعلى



حالة المقارنة وخارجية

حالة المدروسة (ناضض + جسم صلب)

القوى الخارجية المؤثرة على الجسم الصلب وهو في حالة السكون

ثقل الجسم المطلق $\vec{W}$ ثقل الجسم

$\vec{F}_{s0}$ قوة توتر الناضض

بما أنو عندي حالة سكون ومستقر بوضع التوازن فحسب شرط التوازن الأساسي

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

نقبل دون السقة

$$\vec{W} + \vec{F}_{s0} = \vec{0}$$

بالإسقاط على محور XX' موجه نحو الأسفل

$$+W - F_{s0} = 0$$

تكتب المحور موجب وكتبي عكس المحور سالب

$$W = F_{s0}$$

تؤثر على الناضض قوة نسبة له الاستطالة $\vec{F}_{s0}$ — أي وهي x_0 بعض الاستطالة x_0 أخذت من عند F_{s0} والـ F_{s0} نعرف عن الـ $\vec{F}_{s0}$ وهي شي لا نوهن نساوي بعضون

$$F_{s0} = F'_{s0} = K.x_0$$

حيث K ثابت صلابة الناضض

x_0 الاستطالة الكونية

$$W = K.x_0$$

$$mg = K.x_0$$

هذه حالة الحركة وملاحظة

حالة المدروسة: ناضض + جسم صلب

القوى الخارجية المؤثرة في الجسم الصلب $\vec{W}$ نحو الأسفل $\vec{F}_s$ نحو الأعلى

بتطبيق قانون نيوتن الثاني كلاته أساسية في التحريك

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

$$\vec{W} + \vec{F}_s = m.\vec{a}$$

بالإسقاط على محور موجه نحو الأسفل

$$W - F_s = m.a$$

على الناضض القوة $\vec{F}'_s$ تسبب له الاستطالة $(\bar{X} + x_0)$

الـ X هي تبع بلي اناشر بتو فيا والـ x_0 موجود قبل

$$F'_s = F_s = K(\bar{X} + x_0)$$

الحساب ما معوض الـ W و F_s نعوضي بالعطش

$$Kx_0 - K(\bar{X} + x_0) = m.\bar{a}$$

$$Kx_0 - K\bar{X} - Kx_0 = m.\bar{a}$$

$$-K.\bar{X} = m.\bar{a}$$

حيث بالـ $F = m.a$

Scanned with CamScanner

$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$ ونعوض في

التابع المختزل ونجد :

$t=0 \Rightarrow \bar{x} = X_{max}\cos\frac{2\pi}{T_0}\times 0 = X_{max}\cos(0) = +X_{max}$

$t=\frac{T_0}{4} \Rightarrow \bar{x} = X_{max}\cos\frac{2\pi}{T_0}\times\frac{T_0}{4} = X_{max}\cos\frac{\pi}{2} = 0$

$t=\frac{T_0}{2} \Rightarrow \bar{x} = X_{max}\cos\frac{2\pi}{T_0}\times\frac{T_0}{2} = X_{max}\cos\pi = -X_{max}$

$t=\frac{3T_0}{4} \Rightarrow \bar{x} = X_{max}\cos\frac{2\pi}{T_0}\times\frac{3T_0}{4} = X_{max}\cos\frac{3\pi}{2} = 0$

$t=T_0 \Rightarrow \bar{x} = X_{max}\cos\frac{2\pi}{T_0}\times T_0 = +X_{max}$

$\bar{x} = X_{max}\cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$ الشكل العام لتابع الزمني للمطال

$t=0$ و $x = +X_{max}$ وهو الشرط البدائي ونعوضهما بالتابع

$X_{max} = X_{max}\cos(\omega_0(0) + \bar{\varphi})$

$X_{max} = X_{max}\cos\bar{\varphi}$

$\cos\bar{\varphi} = 1 \Rightarrow \boxed{\bar{\varphi} = 0\,rad}$

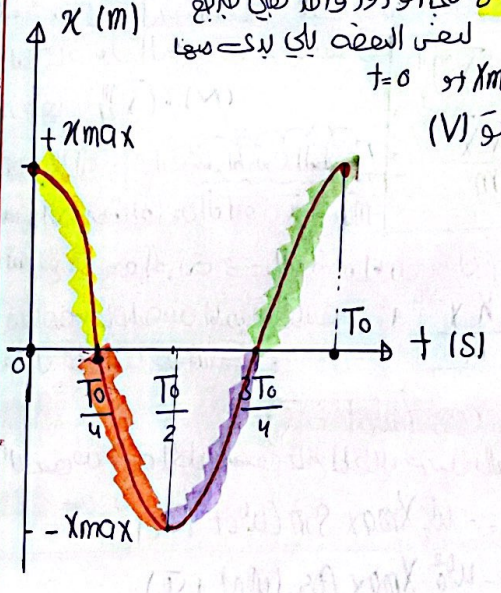
$\boxed{\bar{x} = X_{max}\cos\omega_0 t} = X_{max}\cos\frac{2\pi}{T_0}t$ الشكل المختزل

رسم الخط البياني : بما أنو دور واحد يعني مربع

لبعض النقط يلي بدك ياها

هو مطال ثابت من X_{max} و $t=0$

تابع المطال اشارتو (V)



السؤال الثاني من السؤال :

المطال يكون اعظمياً (مولية) في الوضعين الطرفين $x = |\pm X_{max}|$

المطال معدوم في مركز الاهتزاز $x=0$

سؤال : انطلاقاً من الشكل المختزل لتابع المطال $\bar{x} = X_{max}\cos\omega_0 t$

استنتج تابع السرعة وبين متى تكون السرعة اعظمية ومتى تكون معدومة

موضحاً بالرسم البياني لتابع السرعة خلال دور واحد

ان تابع السرعة هو المشتق الاول لتابع المطال بالنسبة للزمن

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

$\bar{v} = -\omega_0 X_{max}\sin\frac{2\pi}{T_0}t$

$v = \mp|\omega_0 X_{max}|$ تكون السرعة عظمى مولية

مولية يعني بالعلاقة المطلقة عند المرور بمركز الاهتزاز

وضع توازن $\sin\omega_0 t = \pm 1 \Rightarrow \cos\omega_0 t = 0 \Rightarrow x = 0$

$v_{max} = V_{max}\omega_0 \Leftarrow \bar{V}_{max} = -X_{max}\omega_0(\pm 1)$

تنعدم السرعة : عند انعدام الـ $\sin\omega t = 0 \Leftarrow \cos\omega t = \pm 1$ واذا الـ $\cos = \pm 1$

معناها $x = \pm X_{max}$ يعني تنعدم السرعة في الوضعين الطرفين

السؤال : انطلاقاً من الشكل العام المختزل لتابع المطال $\bar{x} = X_{max}\cos\omega_0 t$

استنتج تابع التسارع وبين متى يكون التسارع اعظمي ومتى يكون معدوم

موضحاً بالرسم البياني لتابع التسارع خلال دور واحد .

ان التسارع هو المشتق الاول لتابع السرعة بالنسبة للزمن والمشتق

الثاني لتابع المطال بالنسبة للزمن :

$\bar{x} = X_{max}\cos\omega_0 t$

$\bar{a} = (\bar{v})'_t \quad \bar{a} = (\bar{x})''_t$

$\bar{a} = -\omega_0^2 X_{max}\cos\omega_0 t$

تابع التسارع بدلالة المطال $\bar{a} = -\omega_0^2\bar{x} \Rightarrow$

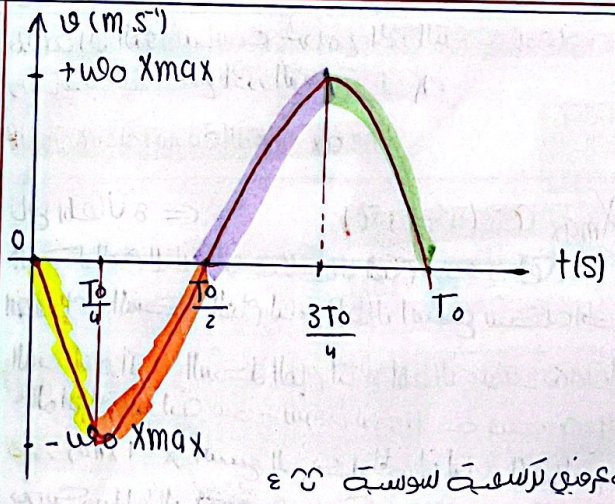
$\Leftarrow$ ينعدم التسارع $a=0 \Leftarrow x=0$ عند المرور في مركز الاهتزاز

$\Leftarrow$ التسارع اعظمي مولية $a_{max} = |\pm\omega_0^2 X_{max}|$ عند المرور في المطالين

الاعظميين (الوضعين الطرفين)

. يناسب التسارع طرداً مع المطال ويعاكسه بالاشارة

. يتوجه متجه التسارع نحو مركز الاهتزاز



كيف عرفنا بترسمة سوسة ؟ :

$t=0 \Rightarrow \bar{v} = -\omega_0 X_{max}\sin\frac{2\pi}{T_0}\times 0 \quad v=0$

$t=\frac{T_0}{4} \Rightarrow \bar{v} = -\omega_0 X_{max}\sin\frac{2\pi}{T_0}\times\frac{T_0}{4} = -\omega_0 X_m$

$t=\frac{T_0}{2} \Rightarrow \bar{v} = -\omega_0 X_{max}\sin\frac{2\pi}{T_0}\times\frac{T_0}{2} = 0$

$t=\frac{3}{4} \Rightarrow \bar{v} = -\omega_0 X_{max}\sin\frac{2\pi}{T_0}\times\frac{3T_0}{4} = +\omega_0 X_{ma}$

$t=T_0 \Rightarrow \bar{v} = -\omega_0 X_{max}\sin\frac{2\pi}{T_0}\times T_0 = 0$

بس شوف بالتابع في sin صورا سلبي من الصفر في صلبو - بنزل وبروح لعند النقص (طريقة مضمونة)

Scanned with CamScanner

نستنتج أن محصلة القوى الخارجية المؤثرة في مركز عطالة الجسم في كل لحظة هي قوة ارجاع لأنها تعيد الجسم إلى مركز الاهتزاز دوماً وهي تتناسب طرداً مع المطال $\vec{X}$ وتعاكسه بالإشارة $\vec{F} = -K.\vec{X}$

يعني إذا كان المطال موجب بنزلو لتحت والعكس صحيح نهاية الاستنتاج

- اكتب عناصر قوة الارجاع ؟

نقطة التأثير: مركز عطالة الجسم الصلب

الحامل: القطعة المستقيمة التي يرسمها مركز العطالة

الجهة: نحو مركز التوازن $\vec{X} = 0$ دوماً

الشدة: $F = |-K\vec{X}|$ ليش حطيت قيمة مطلقة لأنو إذا بدي شدة لازم تكون موجبة

برهن باستخدام العلاقات الرياضية أن $\vec{F}$ و $\vec{a}$ نفس الجهة أولاً مرتبطان طردياً، قبل أولاً

$$\Sigma \vec{F} = m.\vec{a}$$

ونعرف أن محصلة القوى الخارجية هي قوة ارجاع

فلاحظ أن $\vec{F}$ و $\vec{a}$ مرتبطان

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

طردياً لأن نتيجة أحدهما على الآخر عبر عن صيغة بعد قصصي وعلمنا أن m موجبة دوماً فهما على نفس الحامل ونفس الجهة دوماً

$\vec{F}$ لنفوق $\vec{a}$ لنفوق
$\vec{F}$ لنفت $\vec{a}$ لنفت
} نفس الجهة دوماً

جيب $\cos$ ⟸ مشتق $-\sin$ ⟸ سوسو نواعصة
$\cos$ ⟸ مشتق $\sin$
التباين ⟸ حل ماضوي

نستنتج طبيعة حركة النواس المرن ومن ثم استنتج الدور الخاص

من العلاقة $-K\vec{X} = m.\vec{a}$ عند النهايات (m, K) و المتغير $(\vec{a}, \vec{X})$ يعني هاد عندي علاقة مقولتين لازم طلبون صايرة صارلي بالـ a بضرب x بالـ X بضرب a وأنا بدي أستقل عالـ a

عند استقاق X مرة واحدة بالنسبة لـ t ⟸ v
عند استقاق مرة واحدة بالنسبة لـ t ⟸ a

يعني هدي وصلنا من المسافة للتسارع بدي اشتق X مرتين

الكتابة تزل الـ a معو للاهي نعبر عنها $(N).(\vec{X})''_t$

$$-K.X = m\,(\vec{X}'')''_t$$

$$(\vec{X})''_t = \frac{-K.\vec{X}}{m}$$

هي معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية

السؤال: انطلاقاً من العلاقة $m\vec{a} = -K\vec{X}$

استنتج طبيعة الحركة في النواس المرن ومن ثم استنتج الدور الخاص

$$(\vec{X})''_t = \frac{-K.\vec{X}}{m}$$ معادلة تفاضلية من المرتبة الثانية

تقبل حلاً جيبياً من الشكل:

$$\vec{X} = X_{max}\cos(\omega_0 t + \varphi)$$

التحقق من صحة الحل: تابع المطال مرتين بالنسبة للزمن فنجد

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

$$(\vec{X})''_t = \vec{a} = -\omega_0^2 X_{max}\cos(\omega_0 t + \varphi)$$

$$(\vec{X})''_t = -\omega_0^2.\vec{X} \quad \ldots (3)$$

نلاحظ أن الدور يتناسب طرداً مع الجذر التربيعي للكتلة ويتناسب عكساً مع الجذر التربيعي لـ K

الدور لا يتعلق بسعة الاهتزاز X_{max}

بمقارنة الناتج مع (3) ⟸ نجد أن

$$\omega_0^2 = \frac{K}{m} \Rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{K}{m}} > 0$$

وهذا محقق لأن K و m موجبان

طبيعة حركة النواس المرن جيبية انسحابية (هزازة توافقية بسيطة) سببها K و m موجبان

الشكل العام للتابع الزمني للمطال

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

حيث $\vec{x}$ المطال أو موضع الجسم في اللحظة t ويقدر بالـ m

X_{max} سعة الحركة ويقدر بالمتر

ω_0 النبض الخاص للحركة ويقدر بـ $rad.s^{-1}$

$(\omega_0 t + \varphi)$ طور الحركة في اللحظة t

φ الطور الابتدائي في اللحظة $t = 0$ ويقدر بالراديان rad

نذكر: X_{max} ، ω_0 ، φ ثوابت الحركة لهيك بدلالات الزمن

السؤال الثاني من السؤال استنتج علاقة الدور الخاص للنواس المرن

الطريقة الثانية

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{m}} \Rightarrow \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$$

$$\frac{2\pi}{T_0} = \sqrt{\frac{K}{m}} \Rightarrow T_0 = 2\pi\sqrt{\frac{m}{K}}$$

علاقة الدور الخاص للنواس المرن عديم المقاومة

الشاي بشربو بالحمك مو بالكم
m كتلة الجسم المعلق (m)
K ثابت صلابة النابض $N.m^{-1}$

تابع المطال: ⟸

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

الشكل العام للتابع الزمني للمطال العام نعني فيه (φ)

انطلاقاً من الشكل العام لتابع المطال استنتج شكله المختزل

السؤال: اكتب الشكل العام لتابع المطال موضحاً دون الرموز والواحدات الدولية مع شروط بدء مناسبة من $t = 0$

نعرض $\vec{X} = +X_{max}$ استنتج الشكل المختزل لتابع المطال عندما يكون المطال أعظمي ومتى يكون معدوم موضحاً بالرسم

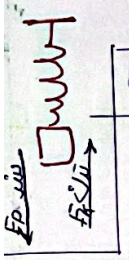
الساعي لتابع المطال خلال دور واحد

الجواب في الملف ☺

Scanned with CamScanner

وبين شكل الطاقة في كل من الوضعين الطرفين ووضع التوازن
وباقتراب والابتعاد عن كل منهما موضحا بالرسم البياني

تتأثر الطاقة الكلية الميكانيكية هي عبارة عن مجموع
$E_{tot} = E_p + E_k$ طاقتين ← كامنة مرونية + حركية
← ووقت أثناء شد الجسم عن يكتسب طاقة كامنة مرونية تتحول إلى حركية
عندترك الجسم



← تتأثر أنواع ← $E_p = \frac{1}{2}Kx^2$ ، $E_k = \frac{1}{2}mv^2$

لنعوض ← قبل بالضبط أنوعدي x بالطاقة الكامنة المرونية
وال x نعوض ← $x = X_{max}\cos(\omega_0 t + \varphi)$

هلينا نشتق مرتين ← $v = \dot{x} = -\omega_0 X_{max}\sin(\omega_0 t + \varphi)$

$E_p = \frac{1}{2}KX_{max}^2\cos^2(\omega_0 t + \varphi)$ اصحا نوبعي زاوية السين

$E_k = \frac{1}{2}m\omega_0^2 X_{max}^2\sin^2(\omega_0 t + \varphi)$

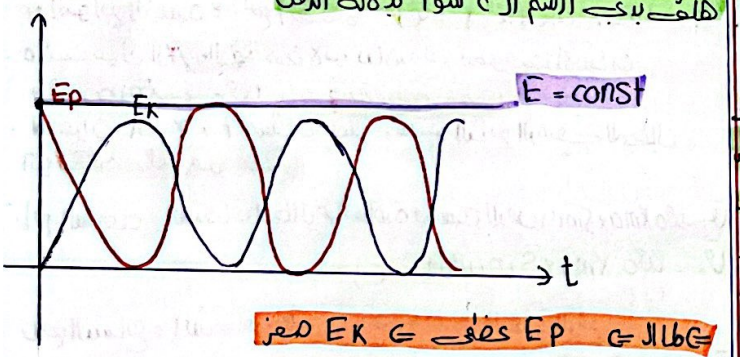
$E_{tot} = \frac{1}{2}KX_{max}^2\cos^2(\omega_0 t+\varphi) + \frac{1}{2}m\omega_0^2 X_{max}^2\sin^2(\omega_0 t+\varphi)$

وحنا نعلم $K = m\omega_0^2$ لنعوضها

$E_{tot} = \frac{1}{2}KX_{max}^2\cos^2(\omega_0 t+\varphi) + \frac{1}{2}KX_{max}^2\sin^2(\omega_0 t+\varphi)$

$E_{tot} = \frac{1}{2}KX_{max}^2\left[\cos^2(\omega_0 t+\varphi) + \sin^2(\omega_0 t+\varphi)\right]$

$E_{tot} = \frac{1}{2}KX_{max}^2 = const$ هو نابعرف أنو مجموعين سياوي الواحد



هلق بدي ارسم الـ 2 سوا بدلالة الزمن

طالما ← E_p تتغير ← E_k تتغير

طالما ← E_k تتغير ← E_p تتغير

والطاقة الكلية تبقى ثابتة توازي محور الزمن
وهي تقنين وهي تختلف من العدم بل تتحول من شكل إلى آخر دون زيادة أو نقصان

نقوم نشوف شكون الطاقة

$E_{tot} = E_p + E_k$

$E_p = \frac{1}{2}Kx^2$ $E_k = \frac{1}{2}mv^2$

$x = \pm X_{max}$ ← في الوضعين الطرفيين ←

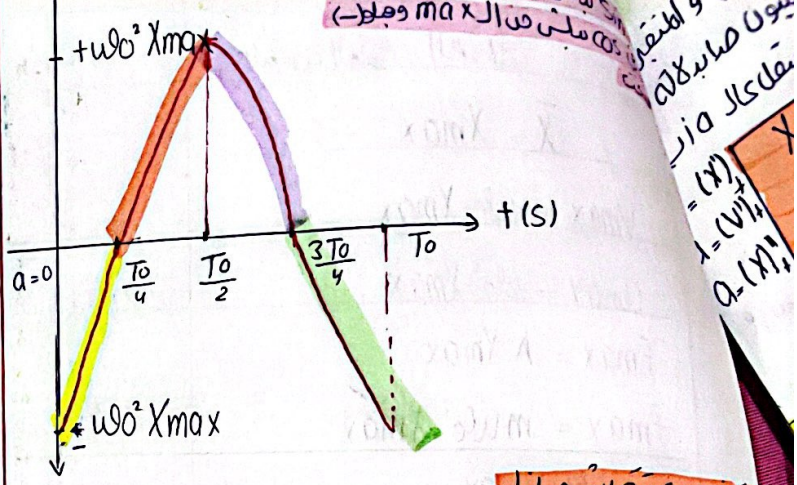
اذا الـ x تتعظم ← E_p تتعظم ← $E_k = 0$ ← $v = 0$

مصانها ← $E_{TOT} = E_p$

← في وضع التوازن

اذا الـ $x = 0$ ← $E_p = 0$ ← v تتعظم ← E_k تتعظم

مصانها ← $E_{tot} = E_k$



كيف رسمينا هيك رسمناه

$t = 0 \Rightarrow \bar{a} = -\omega_0^2 X_{max}\cos\frac{2\pi}{T_0} \times 0 = -\omega_0^2 X_{max}$

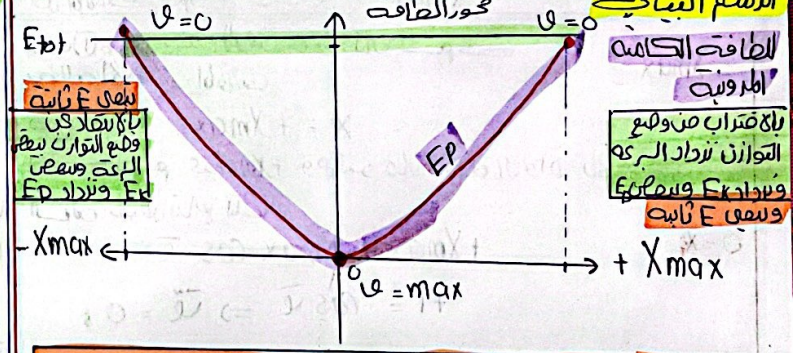
$t = \frac{T_0}{4} \Rightarrow \bar{a} = -\omega_0^2 X_{max}\cos\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{T_0}{4} = 0$

$t = \frac{T_0}{2} \Rightarrow \bar{a} = -\omega_0^2 X_{max}\cos\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{T_0}{2} = +\omega_0^2 X_{max}$

$t = \frac{3T_0}{4} \Rightarrow \bar{a} = -\omega_0^2 X_{max}\cos\frac{2\pi}{T_0} \times \frac{3T_0}{4} = 0$

$t = T_0 \Rightarrow \bar{a} = -\omega_0^2 X_{max}\cos\frac{2\pi}{T_0} \times T_0 = -\omega_0^2 X_{max}$

الرسم البياني



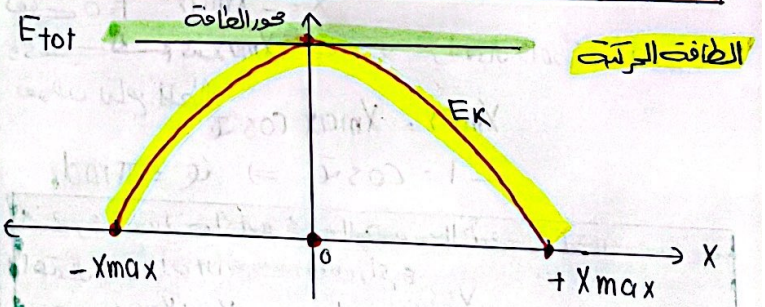
الطاقة الكامنة المرونية

بيقى E ثابتة بالابتعاد عن وضع التوازن بيقى الزيادة وبيقص E_p وتزداد E_k

بالاقتراب من وضع التوازن تزداد السرعة وبيقص E_k وبيقص E_p وبيقى E ثابتة

$E_p = \frac{1}{2}Kx^2 \Rightarrow x = 0 \Rightarrow E_p = 0$

$\Rightarrow x = \pm X_{max} \Rightarrow E_p =$ اعظمي



الطاقة الحركية

$E_k = \frac{1}{2}mv^2 \Rightarrow v = 0 \Rightarrow E_k = 0 \Rightarrow x = \pm X_{max}$

$\Rightarrow V = max \Rightarrow E_k = max \Rightarrow x = 0$

Scanned with CamScanner

باختصار المفيد ⇐ في الوضعين الطرفين $E_{tot} = E_p$

⇐ في وضع التوازن $E_{TOT} = E_K$

ملاحظة: بالنواس المرن كنبي تابع للمطال وتابع السرعة وتابع التسارع وتابع قوة الارجاع وتابع الطاقة الكامنة المرونية وتابع الطاقة الحركية وتابع كمية الحركة:

التوابع	
تابع المطال	$\bar{X} = X_{max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$
تابع السرعة	$\bar{v} = -\omega_0 X_{max} \sin(\omega_0 t + \bar{\varphi})$
تابع التسارع	$\bar{a} = -\omega_0^2 X_{max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$
تابع قوة الارجاع	$\bar{F} = -K.\bar{X} = -K X_{max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$
تابع الطاقة الكامنة المرونية	$\bar{E_p} = \frac{1}{2} K x^2 = \frac{1}{2} K X_{max}^2 \cos^2(\omega_0 t + \bar{\varphi})$
تابع الطاقة الحركية	$\bar{E_k} = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} m \omega_0^2 X_{max}^2 \sin^2(\omega_0 t + \bar{\varphi})$
تابع كمية الحركة	$\bar{p} = m.\bar{v} = -m\omega_0 X_{max} \sin(\omega_0 t + \bar{\varphi})$

التابع	القيمة العظمى الموجبة
المطال	$\bar{X} = X_{max}$
السرعة	$V_{max} = \omega_0 X_{max}$
التسارع	$a_{max} = \omega_0^2 X_{max}$
قوة الارجاع	$F_{max} = K X_{max}$ $F_{max} = m\omega_0^2 X_{max}$
كمية الحركة	$p = m.V_{max}$ $p = m.\omega_0 X_{max}$
الطاقة الكامنة المرونية	$E_{pmax} = \frac{1}{2} K X_{max}^2$ $E_{pmax} = \frac{1}{2} m\omega_0^2 X_{max}^2$
الطاقة الحركية	$E_{kmax} = \frac{1}{2} m v_{max}^2$ $E_{kmax} = \frac{1}{2} m\omega_0^2 X_{max}^2$

1. التوابع الزمنية: تابع المطال $\bar{X} = X_{max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$

- طبيت فوق الـ $\bar{X}$ والـ $\bar{\varphi}$ خط لانو بياخدو فيم نعرفيها الاشارة
- والـ X_{max} ، ω_0 ناخدهم موجبة حصراً
- المتغيرات الـ $\bar{X}$ ، t مشان هيك نسميو التابع الزمني للمطال اي لكل مطال زمن معين

تابع السرعة: اشتقاق المطال مرة واحدة بالنسبة للزمن $(X_{max} \sin)$ و ω_0 بـ $\bar{\varphi}$

$\bar{v} = -\omega_0 X_{max} \sin(\omega_0 t + \bar{\varphi})$

تابع التسارع: اشتقاق السرعة مرة واحدة بالنسبة للزمن

$\bar{a} = -\omega_0^2 X_{max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$ $= -\omega_0^2 . \bar{X}$

c. $\bar{X} = X_{max} \cos(\omega_0 t + \bar{\varphi})$

⇐ سؤال استنتج الشكل العام التابع الزمني للمطال انطلاقا من الشكل العام

⇐ بكتب الاستور ⇐ حسب الثوابت ⇐ بموضوعين

اول ثابت بطلعو عن طريق $\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$ اذا معطي الدور الخاص

$\omega_0 = 2\pi f_0$

⇐ اذا معطي بالسؤال بدفع لعند يا كمال انت $K = m\omega_0^2$

⇐ بتعين $\bar{\varphi}$ و X_{max} بدفع لعند شروط البدء

$t=0$ مبدأ الزمن وعلازم اعرف وين كان المتحرك واذا بدو يعود

- فاول شي بانظر معطي الـ $t=0$ والـ $\square = X$ وبموضوعين تابع المطال

$\square = X_{max} \cos \bar{\varphi}$

- بموضوع الشرط التاني الـ $t=0$ والـ $\square = v$

$\square = -\omega_0 X_{max} \sin \bar{\varphi}$

بكل المشترك نعرف فيه $\bar{\varphi}$ و X_{max}

حالة (1): في مبدأ الزمن $t=0$ كان الجسم في مطاله الأعظمي الموجب

$X = +X_{max}$ يعني $t=0$ ، $\bar{\varphi}$

وعشان الجسم عند $+X_{max}$ وحركتو مالا غير احتمال واحد باتجاه السالب بموضوعين تابع المطال

$+X_{max} = X_{max} \cos \bar{\varphi}$

$+1 = \cos \bar{\varphi} \Rightarrow \bar{\varphi} = 0$

حالة c: في مبدأ الزمن $t=0$ كان الجسم في مطاله الأعظمي السالب

$X = -X_{max}$ يعني $t=0$

وعشان الجسم عند $-X_{max}$ ماعندو غير احتمال واحد باتجاه الموجب

بموضوعين تابع المطال

$-X_{max} = X_{max} \cos \bar{\varphi}$

$-1 = \cos \bar{\varphi} \Rightarrow \bar{\varphi} = \pi rad$

مختصرة: عند ترك الجسم في الوضعين الطرفين لكل وضع في احتمال واحد لانو انا بعرف لوين راح:

$V=0$

يعني $X = +X_{max}$ عند $t=0$ عند $\bar{\varphi} = 0$

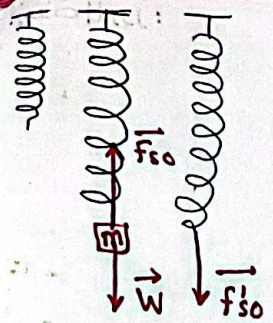
$V=0$

$X = -X_{max}$ عند $t=0$ عند $\bar{\varphi} = \pi rad$

عند ترك الجسم متحرك من الوضعين الطرفين عندي احتمالين يابتزل لتحت يالطلع لفوق وبيكي اذا سؤال كان الوضع $V=0$ بس وقت بقرب عن وضع التوازن بوجد سرعة فوقت بطوز بين الوضعين الطرفين في سرعة موجبة اذا اكون باتجاه $+X_{max}$ سالبة اذا الجسم باتجاه $-X_{max}$

وضع التوازن كيف

Scanned with CamScanner



c. الاستطالة السكونية :

الجسم ناقص وعلقتو بالخيط
بعدين علقت في جسم كتلته m
ولاحظ أن الناقص بسيطل
نحو الأسفل مقدار x_0
وبلحظاها بسيطل قوة ثقل
الجسم لـ قوتر الناقص نحو الأعلى
قوة توتر الناقص f_{so} فتوازن
الجسم مأن الناقص توازن تحت
تأثير القوى المؤثرة على الجسم
لوحدو الاوهي $W = f_{so}$
قوة ثقل الجسم نحو الأسفل
قوة توتر الناقص نحو الأعلى
بدنا ناخد بعين الاعتبار أن
نحيط وضعية ناقص
له قوة توتر
الحمل له قوة توتر من الأعلى
للأسفل اذا كان هسون
من فوق والعكس صحيح
بعني لكلشي في فوق
توتر متعاكسين بالجهة
ومتساويين بالشدة

$W = f_{so} = f'_{so} = K x_0$

$mg = K x_0$

$x_0 = \frac{mg}{K}$

بعض الأوقات بطلب حساب الاستطالة
دون وجود m و K بس بعطينا الـ ω_0 فكيف نحسبا

$K = m.\omega_0^2$

$x_0 = \frac{mg}{m.\omega_0^2} = \frac{g}{\omega_0^2}$

هيك هنا حسبت الاستطالة بوجد
فقط ω_0 بـ

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

$\frac{X_{max}}{2} = X_{max} \cos\varphi \Rightarrow \cos\varphi = \frac{1}{2}$

بعض من الحالات بعطيني سرعة موجبة والثانية سرعة سالبة أنا بعرف
بعطيني الجاه سالب حسب بالي هو طلبو وبعرف عن طريق تابع السرعة

$v = -\omega_0 X_{max} \sin(\omega_0 t + \varphi)$

$v = -\omega_0 X_{max} \sin\varphi < 0$

$v = -\omega_0 X_{max} \sin\frac{\pi}{3} < 0$ مقبول $\Leftarrow \varphi = +\frac{\pi}{3}$ هو موضع

بالهندسي فعليا بشوف الزاوية وبشوفها باي ربع وبشوف الـ Sin شو
اشارتها فيا

$v = -\omega_0 X_{max} \sin(-\frac{\pi}{3}) > 0$ مرفوض

X هالي بعطى على شكل a سعة الاهتزاز ، سعة الحركة ، طول مدود
رونة الناض او قطعة مستقيمة طولها L

اذا قال سعة الاهتزاز $5 \Leftarrow X_{max} = 5$
سعة الحركة $5 \Leftarrow X_{max} = 7$
شد $5 \Leftarrow X_{max} = 5$
اسعا قطعة مستقيمة طولها L

$2X_{max} = L$ $\quad X_{max} = \frac{L}{2}$

٣- الدور الخاص للنواس المرن :

لدي ثلاث طرق لحساب الدور الخاص لنواس مرن أول قانون (1)

$T_0 = 2\pi\sqrt{\frac{m}{K}}$

هون بالخط أنو لحساب T_0 لازم يكون معي
m ، K فوراً . وممكن بعطيني T_0
و K وبطلب m شو بعمل ؟ بكتب القانون وبربع الطرفين وبعوض
وممكن بطلب الـ K هون بربع الطرفين آخر ثم بعوض وبحسب
على فكرة ثابت صلابة الناض

ثاني طريقة

مع الـ % و طلب الدور هون برجع بكتب القانون (1) وبعرف أنو

$mg = K x_0 \Rightarrow \frac{m}{K} = \frac{x_0}{g} \Rightarrow T_0 = 2\pi\sqrt{\frac{x_0}{g}}$

مثلاً كمني نواس مرن يهتز 100 $T_0 = \frac{t}{n}$
خلال 100 ثانية = هاد 1S

ثالث طريقة

وبكون التوابر معطاين الدور

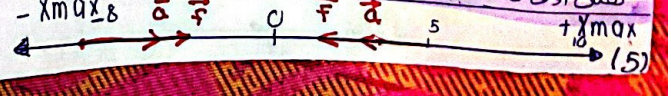
٤. حساب قوة الارجاع ، التسارع ، السرعة ($\vec{F}$ ، $\vec{a}$ ، $\vec{v}$)

في تعقد مطالبها كتا

حساب شدة قوة $F = -K.X$ معي معطاني X (المطال ، للموضع)
بعرف x_{max} انو في الجسم
الارجاع بعني موجبة وبدون سفاع
التسارع عندما $X = X_{max}$ أول شي صدر
الـ $X = 5$

$a = -\omega_0^2 . X$

هلق اوقات بعطيني وبدل كلا موضعا على الرسم



هلق انا بعرف انو قوة الارجاع شغلتها بعيدكم عن وضع التوازن
معناها قوة الارجاع جهتها نحو $x = 0$ اذا كانت النقطة عالعين.
قوة الارجاع للسار والعكس صح
ومعروف انو $\vec{f} = m.\vec{a}$ معناها هن
a ، f مرتبطان طرديا
على نفس الحامل وعكس نفس الجهة لانو m موجبة
يعني من الجهة السارع دائماً مع قوة الارجاع

هاد القانون ماخود $\vec{X}$ أول شي بجيبلي تابع السرعة

$v = -\omega_0 X_{max} \cos(\omega_0 t + \varphi)$

اذا كان معي X وبدي v لازم افصل على الزمن والزمن نا
لازم خلصوا الـ t بطلعو من X وبعوضو بـ v

وبعرض $X = 0.4$

$X = 0.4 \cos 2\pi t$

$0.4 = 0.4 \cos 2\pi t$

$\cos 2\pi t = 1$ خذ الـ t وبعوض $v = \omega_0 \sqrt{X'^2_{max} - X'^2}$

← القيمة العظمى لقوة الارجاع احوالها
بعدم في وضع التوازن
بتكون عظمى في الوضعين الطرفين

$F = -K.X$

$F_{max} = +K X_{max}$

← السرعة العظمى للسارع احوالها

$a_{max} = \omega_0^2 X_{max}$

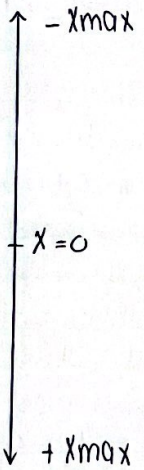
← السرعة العظمى للسرعة طويلة عندما تكون
$\sin = 1$

$v_{max} = \omega_0 X_{max}$

Scanned with CamScanner

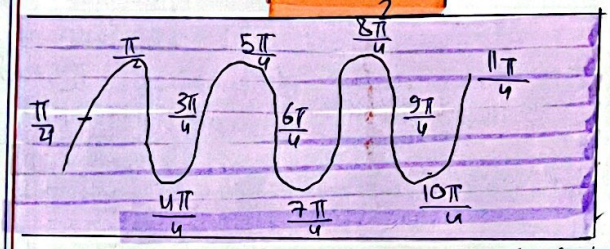
الدور والتردد:

نقي احسب زمن الدور للمتحرك في مركز التوازن
اذا كان شروط البدء في اللحظة $t=0$
تعريف الدور: الزمن اللازم لتجز دور كاملة هذه كاملة
لتعرض انو كان عند الـ $+X_{max}$
معناها: دورة رهقة دور كامل
الدور: الزمن اللازم لاتمام المتحرك هزة كاملة
دورة بس $\frac{T_0}{2}$ دورة ورهقة T_0
معناها الزمن بين الوضعين الطرفين $\frac{T_0}{2}$



وقت بقول احسب الزمن اللازم لانتقال الجسم من $+X_{max}$ الى $-X_{max}$

$$t = \frac{T_0}{2}$$



وقت بيلش ابدا الحركة من احد الطرفين $\pm X_{max}$ فان ازمنة المرور بوضع التوازن هي اعداد فردية من ربع الدور

اذا كان البدء من غير احد الوضعين الطرفين مثلاً
احسب اعين زمن المرور الجسم في المثال على $X=0$
ان شروط البدء $X=\frac{X_{max}}{2}$

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

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

وختامعلمين الـ X_{max} حال ω_0 والـ φ وسبقي عندي الـ t مجهول وبطلع معي
وبقول صين الزاوية لي توسابناصفر والزاوية لي $\cos 0$ هي $\frac{\pi}{2}+\pi k$

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

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

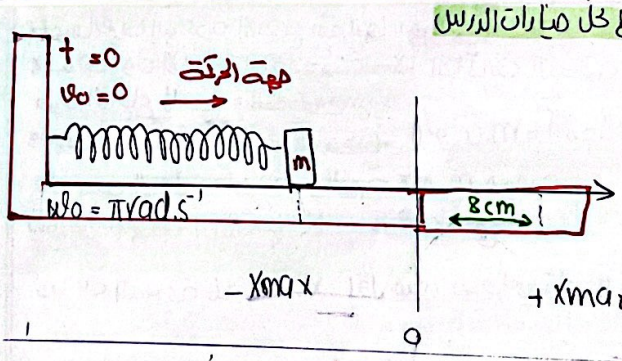
$$\omega_0 t = \frac{\pi}{2}+\pi k - \varphi$$

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

اسئلة

هلق لح حل صيارات الدرس

①



عندي نواس مرن افقي وهنن طالبين التابع الزمني اول شي
بكتب الشكل العام
هون ضمن الجسم

$$\bar{X} = X_{max}\cos(\frac{\omega_0}{\pi}t + \varphi)$$

$\omega_0 = \pi rad.s^{-1}$ $\quad X_{max} = 8\times10^{-2}m = 0.08m$

بعتين الـ φ من شروط البدء $t=0$ كان عند الـ $X=-X_{max}$

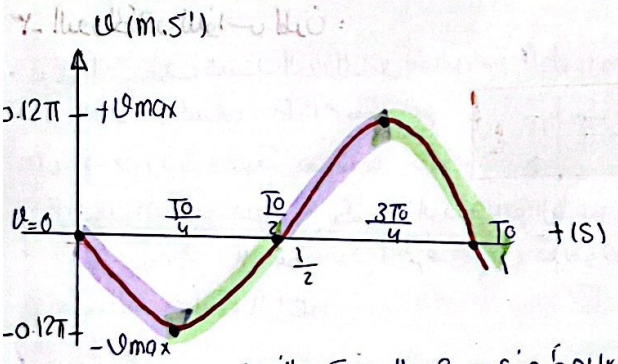
$$-X_{max} = X_{max}\cos(0+\varphi)$$

$$\cos\varphi = -1 \qquad \varphi = \pi rad$$

$$\bar{X} = 0.08\cos(\pi t + \pi)$$

---

②



اول شي بلاحظ عندي محور السرعة والزمن
معناها بمثل الخط البياني حسب الخط الشاقولي تابع السرعة
سرعة جسم في نواس مرن
لازم حدد الفتح العظمى والمدروسة

$$\frac{T_0}{2} = \frac{1}{2} \qquad T_0 = 1s$$

$$v_{max} = 0.12\pi \qquad \omega_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{1} = 2\pi rad.s^{-1}$$

$$v_{max} = \omega_0 X_{max} \qquad X_{max} = \frac{v_{max}}{\omega_0} = \frac{0.12\pi}{2\pi}$$

$$X_{max} = 0.06m$$

هلق بقي كلياهم من شروط البدء حسب الخط البياني $t=0$ $\quad v=0$

$$v = -\omega_0 X_{max}\sin(\omega_0 t + \varphi)$$

$$0 = -\omega_0 X_{max}\sin\varphi$$

$$\sin\varphi = 0 \longrightarrow \varphi = 0 \text{ او } \varphi = \pi \text{ او}$$

Scanned with CamScanner

1 القوة المغناطيسية تنتج عن شحنة متحركة سبحة في حقل مغناطيسي منتظم

$F = q.v.B\sin\theta \Rightarrow \theta(\vec{v},\vec{B})$

- شعاع السرعة ناظمي على شعاع الحقل أي $\theta = 90°$ و $\sin\theta = 1$

- تحرف الشحنة عن مسارها وتصف قطع المسار الدائري لمطاع

$r = \frac{m_e v}{eB}$ ← $r = \frac{p}{eB}$ ← $p = eBr$ كمية الحركة

2 القوة الكهرطيسية لتيار يمر في ناقل طوله L ضمن حقل مغناطيسي منتظم

$F = ILB\sin\theta \Rightarrow \theta(\vec{IL},\vec{B})$

$F = NILB\sin\theta$ من أجل N

F (N)

$\vec{IL} \perp \vec{B}$ $\sin\theta = 1$

$\vec{IL} \parallel \vec{B}$ $\sin\theta = 0$

3 حساب عمل القوة الكهرطيسية

$W = F.\Delta x$ (J)

$\Delta x = v.\Delta t$ ، $F = ILB\sin\theta$

$F = 2\times10^{-7}\frac{I_1 I_2}{d} L$ (N)

قوة التأثير المتبادل بين ناقلين

حساب الاستطاعة الميكانيكية

$P = \frac{W}{t}$ (Watt) عمل الزمن

حساب الاستطاعة

$P = \frac{F.\Delta x}{t} = Fv$ (Watt)

4 شرط التوازن السكوني (المادة الساكنة)

$\sum \vec{F} = 0 \Rightarrow$ يجب الرسم كقوى الإسقاط

5

- دوران بارلو و شدة القوة الكهرطيسية

$F = IrB\sin\theta$ و r و نصف قطر الدوران

$\sin\theta = 1$

- عزم القوة الكهرطيسية

$\Gamma = d \times F$ ← دوران

$\Gamma = \frac{r}{2} \times F$

(m.N) (2)

- الاستطاعة الدورانية

$P = \Gamma . W$

$W = \frac{2\pi}{T} \mid 2\pi f$

شرط التوازن (منع الدوران)

$\sum \Gamma = 0$

(1) قوة التأثير المتبادل بين ناقلين

قوة واحدة تجاذبية

I_2 I_1 F_2 F_1

تجاذب متعاكسين

I_1 I_2 F_1 F_2

6 اطار وقف تعلموسيلك عدم الفتل

يسبب عن عزم المزدوجة الكهرطيسية ويعمل على تدوير الاطار بزاوية θ' أو هي زاوية الدوران

$\alpha + \theta' = 90°$

- وقت تقول خطة امرار التيار بمنى الاطار يساوي المدار بمنى $\theta' = 0 \Rightarrow$ كانو هي زاوية الدوران وبالتالي $\alpha + 0 = 90°$

- و لما تقول خطوط الحقل توازي سطح الدارة يعني $(\vec{B},\vec{n}) = 90$ يعني $\alpha = 90$

بعد دوران الاطار بزاوية $\theta' = 60°$ مطلوبها $\alpha = 30°$ واشهي الزوايا بالي عم بقولهن

$\Gamma_D = NISB\sin\alpha$

مربع $S = L^2$

مستطيل $S = L.d$

دائرة $S = \pi r^2$

$\alpha(\vec{B},\vec{n})$

7 العزم المغناطيسي

$M = NIS$

$A.m^2$

8 تغير التدفق (ليون)

$\Delta\Phi = \Phi_2 - \Phi_1$

$= NBS\cos\alpha_2 - NBS\cos\alpha_1$

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

9 عمل المزدوجة الكهرطيسية

تزايد التدفق

$W = I\Delta\Phi$

$W = I(\theta_2 - \theta_1)$

مبني مع عمل القوة الكهرطيسية

10 سلك فتل و الاستنباع

$\Gamma_D + \Gamma_{فتل} = 0$ تعويض

مقص الاستنباع ←

مساواة قانون مقياس الغلفاني

$G = \frac{NBS}{K}$

$G = \frac{\theta'}{I}$ (rad/A)

$K = \frac{K'(2r)^4}{L}$ mN/rad

زيادة طول السلك (4)

$NISB = +K\theta'$

θ' ؟ K ↓

$\theta' = \frac{NISB}{K}$

K ؟ θ' ↓

$K = \frac{NISB}{\theta'}$ rad وحدة

التدفق المغناطيسي

$\Phi = NBS\cos\alpha$ Wb

التدفق معدوم لما الزاوية $\frac{\pi}{2}$ ← خطة امرار التيار كانو $\alpha = 90°$

التدفق أعظمي توازن مسير $\alpha = 0$

Weber (3)

Scanned with CamScanner

3 دائرية مستعينة حسب الاستناع سؤال

4 تبقى شدته ثابتة
واذا تغير حاصله وجهه (تتغير حاصله فقط)
عندما تخبط السحنة ل B و v فإن شعاع السرعة يعيد
حاصله وجهته ويبقى شدته ثابتة

5 التدفق المغناطيسي يزداد حسب العكسي
$W > 0$
$I \Delta\Phi > 0$
$\Delta\Phi > 0$

أجب عن الأسئلة التالية:

1. شدة عامود تيار في سلك فإن السلك يولد حوله حقل مغناطيسي وحدتنا أو
$B = 2\times10^{-7}\frac{I}{d}$

هلق هون خلينا نحكي السلك الثاني هو النقطة المدروسة والسلك الأول هو عم يأثر بالسلك الثاني

$\frac{E}{B}$ $(m.s^{-1})$

سؤوفيها كمان من نوفة بالليي اكل

2

حركة السحنة مستمرة مستقيمة
مغناطيسية $F =$ كهربائية
$qE = qvB$
$\frac{E}{B} = v\ (m.s^{-1})$

حقل مغناطيسي B	حقل كهربائي E
أثر يعود على الجسم q	قوة كهربائية على الجسم q
صار قوة مغناطيسية	$F = qE$
$F = qvB$	

9

$r = \frac{mev}{eB}$

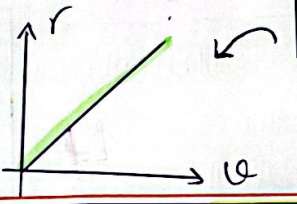
const [m الـ / q والـ / B والـ]

$r = const \cdot v$

$y = ax$ ⟸ معادلة مستقيم مار من المبدأ $\frac{y}{x}$

أجب عن الأسئلة التالية:

1. اختر الإجابة (الأول) حسب الملاحظات



11 حساب قوة التأثير المتبادل

$F_{1\to2} = 2\times10^{-7}\frac{I_1 I_2 L_2}{d}$

$F_{2\to1} = 2\times10^{-7}\frac{I_1 I_2 L_1}{d}$

1. اذا كان I_1 و I_2 بجهة واحدة يتجاذب السلكان
2. اذا كان I_1 و I_2 بجهتين متعاكستين يتنافر السلكان

نفهمن ★ القوة الناتجة عن تأثير السلك الأول على طول L_2 من السلك الثاني

$F_{1\to2} = I_2 L_2 \left[\frac{2\times10^{-7} I_1}{d}\right]$

$F_{1\to2} = 2\times10^{-7}\frac{I_1 I_2 L_2}{d}$

وسمى هذه القوة بقوة التأثير المتبادل بين السلكين

ملاحظة أن الحقل الثاني B_2 يؤثر على السلك والسلك الثاني مار فيه تيار I وطوله L صار عندي ILB مبناها صار عندي قوة كهرطيسية
بس في عندي قوتين كهرطيسيتين
1. قوة بالسلك الأول ناتجة عن B_2
2. قوة بالسلك الثاني ناتج عن B_1

هادا اللي بدنا نشرح

الحل: يولد المستقيم I_1 بكل نقطة من L_2 من السلك المستقيم الثاني حقل مغناطيسي B_1

$B_1 = 2\times10^{-7}\frac{I_1}{d}$ ★

هذا الحقل وتأثير السلك الثاني قوة كهرطيسية

$F_{1\text{ على }2} = I_2 L_2 B_1 \sin\frac{\pi}{2}$

القوة الكهرطيسية من تأثير السلك

Scanned with CamScanner

حيث ينطلق من شرط التوازن الدوراني :

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

$$\vec{F}_{\text{مزدوجة}} + \vec{F}_{\text{مزدوجة فتل}} = 0$$

$$NISB\sin\alpha - K\theta' = 0$$

$$NISB\sin\alpha = K\theta'$$

منسوي .

$\alpha + \theta' = 90°$	
$45 + 45 = 90$	
$90 + 0 = 90$	
$30 + 60 = 90$	
$\sin\alpha$	$\cos\theta'$
$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$
$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{2}$
1	1

عندما يكون الزاويتان متجوعهما 90 مقياسها

$\sin\alpha = \cos\theta'$

10

صيغة المقارنة فالطبيعة

الجهة المدروسة : السخنة المحركة

القوى المؤثرة : القوة المغناطيسية حيث يعمل نقل الالكترون المتحرك

عندما تتحرك سخنة q بسرعة v في مجال مغناطيسي B تتبع قوة مغناطيسية وهي سبب عمل يعمل نقل الالكترون المتحرك

$$\vec{F} = q\vec{v} \wedge \vec{B}$$

هو حامل سرة

معناها بدي السرة

$$F = qvB\sin\pi/2$$

$$B = \frac{F}{qv} \quad (N)(T)(C)(m/s)$$

ة نوهو حلي B

عندما يطلب تعريف واحدة

1. حسب القانون
2. وحيد كل رمز واحدة

السكاع هو سرة الحقل المغناطيسي المنتظم في نقطة اذا تحركت فيها سخنة قدرها كولون واحد وسرعة قدرها $1(m.s^{-1})$ وكان سقاع سرعتها عمودياً على سقاع الحقل اذا تأثرت بقوة مغناطيسية سدتها نيوتن واحد

ثابت المقياس الملفاتي

$$G = \frac{NSB}{K}$$

مساسية المقياس

$$\theta' = GI$$

العلاقة بين θ' و I

$$K = \frac{K'2\pi}{e}$$

تكبير G تؤدي الى زيادة مساسية المقياس الملفاتي وانا بدي نقص K ليزداد G ونقص K بالستبدال سلك ارفع من الملة نفسها

12

متحصل من عند $\alpha + \theta' = 90$

$$\sin\alpha = \cos\theta'$$

مبدل $\sin\alpha$ بي بالعلاقة بـ $\cos\theta'$

$$NISB\cos\theta' = K\theta'$$

ولكن θ' زاوية صغيرة $\theta' < 0.24$ rad

هادا حكي معناو $\cos\theta' \simeq 1$

وانا بدي θ' $NISB = K\theta'$

منرتبا سوى $\theta' = \frac{NISB}{K}$

$$\theta' = \frac{NSB\,I}{K}$$

علاقة زاوية دوران الاطار

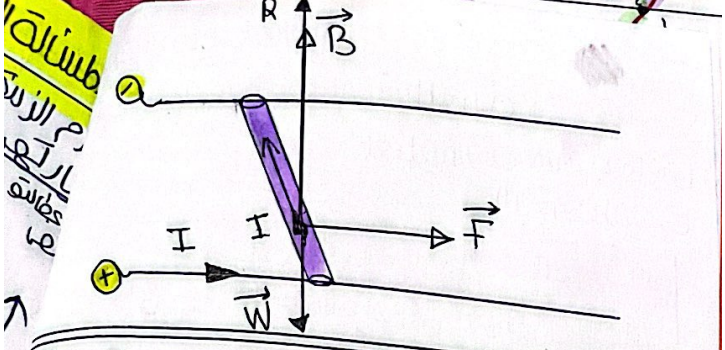
او العلاقة بين زاوية دوران الاطار وشدة التيار عن انشاد دوران الاطار

ال $\frac{NSB}{K}$ ثوابت عم تتغير

كلما زاد التيار I كلما زاد θ'

11

Scanned with CamScanner



الحل الثاني

$W = ?$

$\Delta X = 15cm = 15 \times 10^{-2}$

$$W = F.\Delta X$$

$$W = 16 \times 10^{-2} \times 15 \times 10^{-2}$$

$$W = 24 \times 10^{-3} J$$

اضافي: احسب قيمة العمل المصروف في الحالة السابقة إذا كانت السرعة ثابتة $v = 5 \times 10^{-2} m/s$ وكانت الاستطاعة المستنفذة

$$v = \frac{\Delta X}{\Delta t} \Rightarrow \Delta X = v.\Delta t$$

هون ما عطاني ΔX حيث أن السرعة ثابتة

$$W = F.\Delta X$$

$$W = F.v.\Delta t = 16 \times 10^{-1} \times 5 \times 10^{-2} \times 3 = 24 \times 10^{-3} J$$

حتى تتوازن الساق حتى سقي الساق ساكنة

وهسيها a بالتاعد

وهسيها b بالتقاعد

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

$$\vec{W} + \vec{R} + \vec{f} = \vec{0}$$

$\vec{R}_0$

a بالاسقاط على المحور $\vec{x'x}$

أ. كل سقاع يعامد المحور مسقطه 0

ب. هلق f مع المحور مصابها موجب

ج. هلق W على المحور مصابها سالب

د. حتى حدد الزاوية بنزل عن كل سقاع مسقط عمودي على المحور

إذا مجاور cos إذا مقابل sin

W_x مقابل لـ a $\quad -W\sin\alpha + 0 + f\cos\alpha = 0$ مجاور لـ a

$$f\cos\alpha = W\sin\alpha$$

سوبر و معوض $\quad ILB\cos\alpha = mg\sin\alpha$

$\sin\frac{\pi}{2} = 1$

$$\sin\alpha = \frac{ILB\cos\alpha}{mg}$$

$$\frac{\sin\alpha}{\cos\alpha} = \frac{ILB}{mg}$$

$$\tan\alpha = \frac{ILB}{mg}$$

$$\tan\alpha = \frac{16 \times 10^{-3}}{16 \times 10^{-3} \times 10} = 1$$

Scanned with CamScanner

$m = 50g - 5\times10^{-3}kg$

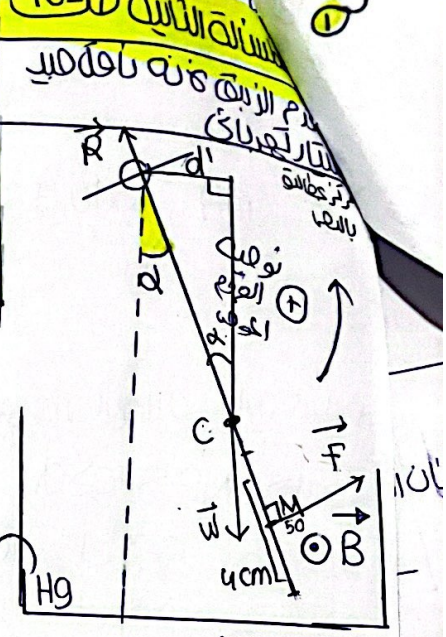
$I = 10A$

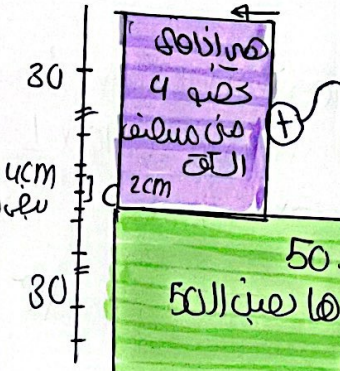
$B = 3\times10^{-2}T$

$\ell = 4\times10^{-2}m$

$OM = 5\times10^{-2}$

حسب ما معرف انو F تعمل تأثيرها معاكس اتجاه دوران الناقل المستقيم الخاضع الحقل

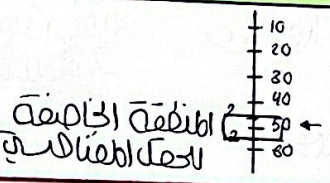




هي اذا هي خصه 4 من معاكس الناقل

الخاضع

هو قال 4cm في معاكس بعد 50 cm عن محور العلبة معناها بين الـ 50 وبين 2 موقعها 2 خيها



في المسألة الثالثة

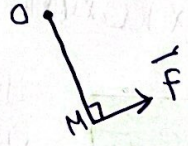
$\sum \overrightarrow{\Gamma}_{\Delta} = 0$ السلك متوازنة دوران

$\overrightarrow{\Gamma}_{R/\Delta} + \overrightarrow{\Gamma}_{F/\Delta} + \overrightarrow{\Gamma}_{W/\Delta} = 0$ ★

① $\overrightarrow{\Gamma}_{R/\Delta} = 0$ فهاكا في محور الدوران ما بتلعب

$\overrightarrow{\Gamma}_{F/\Delta} = \pm d \cdot F$ ذراع F

هو البعد العامودي بين القوة ومحور الدوران



② $\overrightarrow{\Gamma}_{F} = OM \cdot F$

$OM = 50cm$

$OC = \frac{\ell}{2} = 30\times10^{-2}$

$\sin\alpha = \alpha = 0.04 rad$

$N = 100$ لفة

$S = 4\pi cm^2 = 4\pi\times10^{-4}$

$B = 4\times10^{-2}T$

$\vec{B} \parallel$ مستوى الإطار $\Rightarrow \vec{B} \perp \vec{n}$

$I = \frac{1}{10\pi} A$

في المسألة الثانية

$\overrightarrow{\Gamma}_{D} = NISB\sin\alpha$

كفة تدار التيار في الإطار لما يدور

$\overrightarrow{\Gamma}_{D} = NISB\sin\frac{\pi}{2}$

$\overrightarrow{\Gamma}_{D} = 100\times\frac{1}{10\pi}\times4\pi\times10^{-4}\times4\times10^{-2}\times1$

$\overrightarrow{\Gamma}_{D} = 16\times10^{-5} m.N \Rightarrow$ كفة تدار التيار

تكملة: احسب عزم المزدوجة بعد دوران الإطار بزاوية $60°$

$\overrightarrow{\Gamma}_{D} = NISB\sin\alpha$

$\overrightarrow{\Gamma}_{D} = NISB\sin\frac{\pi}{6}$

$\overrightarrow{\Gamma}_{D} = 100\times\frac{1}{10\pi}\times4\pi\times10^{-4}\times4\times10^{-2}\times\frac{1}{2}$

$\overrightarrow{\Gamma}_{D} = 8\times10^{-5} m.N$

الزاوية بين $\vec{n}$ و $\vec{B}$ هي θ وبنا هون $\theta + \alpha = 90°$

معناها $\theta = 60°$

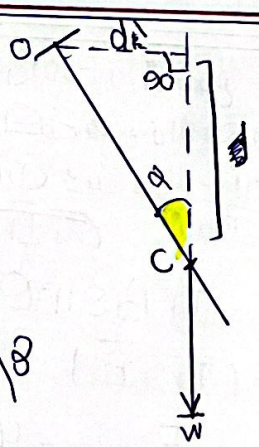
معناها $\alpha = 30°$

$\overrightarrow{\Gamma}_{W/\Delta} = \pm d' \cdot W$ ذراع W

$\sin\alpha = \frac{d'}{OC}$

$d' = \sin\alpha \times OC$

$\overrightarrow{\Gamma}_{W/\Delta} = -OC \cdot \sin\alpha \cdot W$ ③



نعوض ① و ② و ③ في ★

$0 + OM.F - W\,OC\sin\alpha = 0$

$OM.F = OC\sin\alpha.W$

$OM.IlB\sin\frac{\pi}{2} = OC.\sin\alpha.mg$

$\sin\alpha = \frac{OM\,IlB}{OC\,mg}$

$\sin\alpha = \frac{5\times10^{-1}\times10\times4\times10^{-1}\times8\times10^{-2}}{8\times10^{-1}\times5\times10^{-1}\times10}$

$\sin\alpha = 4\times10^{-2} = 0.04 < 0.24$

Scanned with CamScanner

الطلب الثاني

بتعويض المردودية الكهرمغنطيسية عندما يدور الاطار من وضع السكون (مستوى B) إلى وضع التوازن المستقر (مستوى B)

وضع التوازن المستقر ← $\alpha = 0$

وضع سكون ← $\alpha = \frac{\pi}{2}$ ، $W = ?$

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

$W = I(NBS\cos\alpha - NBS\cos\alpha_1)$

$W = I NBS(\cos\alpha_2 - \cos\alpha_1)$ في الزوال

$W = \frac{1}{10\pi} \times 100 \times 4 \times 10^{-4} \times 4\pi \times 10^{-4} (\cos 0 - \cos\frac{\pi}{2})$

$W = 16 \times 10^{-5} J$

يدفع العمل نحو العزم

تكسة ء اصبع عل المردودية عندما يدور الاطار من وضع تصنع فيه خطوط الحقل 60 مع ناظم الاطار $\alpha_1 = 60$ الى وضع التوازن المستقر $\alpha_2 = 0$ ، $8 \times 10^{-5} J$

$K = \frac{NIS B\cos\theta'}{\theta'}$ ⇐ K أنابي

$K = \frac{100 \times 4\pi \times 10^{-4} \times 4 \times 10^{-2} \times 2 \times 10^{-3} \times \sqrt{3}/2 \times 6}{\pi}$

$K = 96\sqrt{3} \times 10^{-7}\ m.N.rad^{-1}$

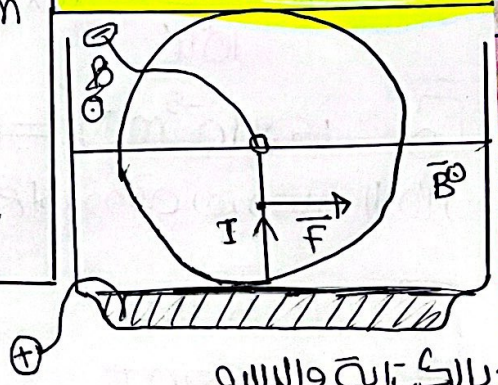
حل المسألة الرابعة ص 103

مسألة الحل كطلب العطر كامل

$2r = 20cm \Rightarrow r = 10^{-1}m$

$B = 10^{-2}T$

$F = 4 \times 10^{-2}N$



بالكتابة والرسم

نقطة التأثير ء منتصف اجزء من نصف العطر السفلي المستقر الخاضع لحقل المغناطيسي المستقر الحامل عمودي على المستوى المحدد بنصف العطر المستقر السفلي وسفاع الحقل المغناطيسي الجهة ء كتدوا سفة قاعدة اليد اليمنى

الطلب الأول

نضع التيار السالب في $\frac{V}{10\Omega}$ ما فنج

ياسعفنا K ونطلب θ' بالعكس والد C على شرط التوازن

سلك فتل

$I = 2mA = 2 \times 10^{-3}A$

$\theta' = 80°$ توازن

مسنوي الاطار يوازي مخطوط الحقل

1. حساب الدفق المغناطيسي عندما يتوازن عند الـ 30

$\Phi = NBS\cos\alpha$

$\alpha + \theta' = 90$

$\alpha + 30 = 90$

$\alpha = 60°$

$\Phi = 100 \times 4\pi \times 10^{-4} \times 4 \times 10^{-2} \times \cos 60$

$\Phi = 100 \times 4\pi \times 10^{-4} \times 4 \times 10^{-2} \times \frac{1}{2}$

$\Phi = 25 \times 10^{-4}$ weber

2

$\sum \overrightarrow{T_D} = 0$

$\overrightarrow{T_D} + \overrightarrow{T'} = 0$ تهرمسية

$NISB\sin\alpha + -K\theta' = 0$

$\sin\alpha = \cos\theta'$

$NISB\cos\theta' = K\theta'$

وبكون $\theta + \alpha = 90$ متامتان

يصل التيار من الساعد ويخرج من رؤوس الأصابع تخرج سبابة الحمل من راحة الكف وتشير الابهام إلى جهة القوة الكهرمغنطيسية حيث خرجت ثلاثية $\overrightarrow{Ir}, \overrightarrow{B}, \overrightarrow{F}$ $(\overrightarrow{F}, \overrightarrow{Ir}, \overrightarrow{B})$ مباشرة مرتبة السبة

$F = IrB\sin\theta$

$\theta(\overrightarrow{Ir}, \overrightarrow{B})$

$I = \frac{F}{lBSin\theta} = \frac{4 \times 10^{-2}}{10^{-1} \times 10^{-2} \times 1} = 40 = 40A$

حساب العزم

$\overrightarrow{M_{FD}} = +d.F$

$= \frac{r}{2}.F$

$\overrightarrow{M_D} = \frac{10^{-1}}{2} \times 4 \times 10^{-2}$

$\overrightarrow{M_D} = 2 \times 10^{-3}\ m.N$

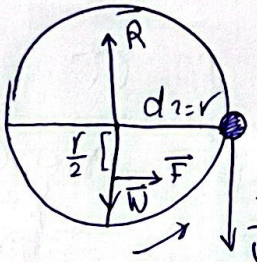
Scanned with CamScanner

حل المسألة الرابعة

$\frac{1.6\times10^{-3}}{8\pi}$

وكب عمر يدور باتجاه معاكس جهة دوران كعارب
الساعة بتأثير القوة الكهرطيسية
ابدي حط الكتلة حيث يصير تأثير قوة تقلي
عاكس جهة الدوران ويقاوموا

هي الرسمة صار معانا
شي ثقل الدولاب
ورد حفل محور الدوران الدولاب
وقوة ثقل
ونقل الكتلة المضافة



يتضح الدولاب كن الدوران أي بتوازن
حيلة المقارنة عاطيه

$\sum \overrightarrow{M}_{/D} = 0$

المجلة المدروسة الدولاب المتوازن

$\overrightarrow{M}_{W/D} + \overrightarrow{M}_{R/D} + \overrightarrow{M}_{W'/D} + \overrightarrow{M}_{F/D} = 0$

$0 + 0 + \overrightarrow{M}_{F} + \overrightarrow{M}_{W'} = 0$

$\overrightarrow{M}_{F} = \overrightarrow{M}_{W}$

$d.F = d'.W$

الذراع بعد حامل القوة على محور الدوران

$\frac{r}{2}.F = r.W$

$\frac{1}{2}F = W \qquad F = 2W$

$F = 2m'g$

$m' = \frac{F}{2g} = \frac{4\times10^{-1}}{20} = 2\times10^{-3}\,Kg$

موضع تعجل على تدوير الدولاب عكس جهة دوران عقاربه مع جهة الدوران

حل المسألة العامة 13

الصعوبة أو الزاوية بين 30 و 90

تيار كهربائي

$I = 20A$

طول السلك

$L = 10\times10^{-2} = 10^{-1}m$

$B = 2\times10^{-3}$

$(\overrightarrow{IL}, \overrightarrow{B}) = 30°$

$f = ILB\sin\theta = 20\times10^{-1}\times2\times10^{-3}\times\frac{1}{2}$

$f = 2\times10^{-3}N$

حل المسألة الثانية

$v = 8\times10^{6}\,m.s^{-1}$

يخضع لحقل مغناطيسي منتظم شدته

$B = 5\times10^{-3}T \qquad (\vec{v}, \vec{B}) = \frac{\pi}{2}$

حسب شدة الثقل وحسب شدة لورنز

شدة ثقل الالكترون

$We = me.g$

$We = 9\times10^{-31}\times10 = 9\times10^{-30}N$

شدة قوة لورنز

$F = evB\sin\frac{\pi}{2}$

$F = 1.6\times10^{-19}\times5\times10^{-3}\times1\times8\times10^{6}$

$F = 8\times64\times10^{-16}N$

$10^{-30} \leq 10^{-16}$

$We \leq F$

لذلك يهمل ثقل الالكترون لصغره أمام قوة لورنز

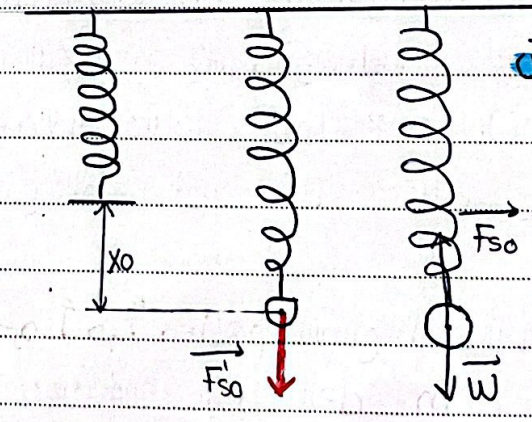
Scanned with CamScanner

/ /

ما يلزم مراجعته قبل امتحان الفيزياء

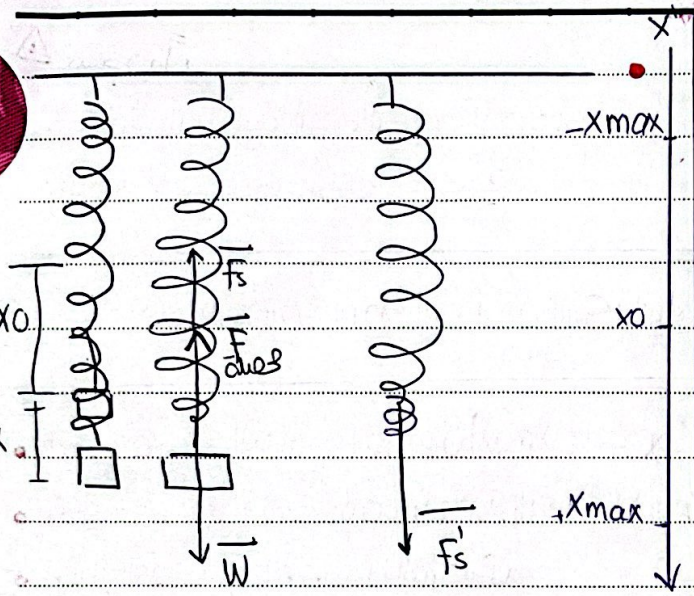
نواس مرن

- يكون الجسم يهتز بحركة توافقية بسيطة عندما يخضع الى محصلة قوى تدعى قوة الارجاع (يخضع لقوة مبدئية)
- عندما $t=0$ ⟵ $\theta = \bar{e}$
- عندما مهة $t=$ ⟵ $\theta = \omega t + \bar{e}$
- لحظة بدء الزمن اي $t=0$
- $F_s > F_{so}$
- بس نكون عندي بالاستناج كلمة (بالسقاط) بب الرسم ⚠



⚠ هون عاد ارسم القوة المؤثرة على النابض وارسم معو جسم بروح علامات بدل رسم النابض لحال بدون الجسم وبرسم F_{so}

⚠ يجب رسم السقاع بتع F_{so} سيادي السقاع بتع F'_{so}



- ان محصلة القوى الخارجية المؤثرة في كل لحظة في مركز عطالة الجسم هي قوة الارجاع لانها تعيد الجسم دوماً لموضع الاهتزاز تتناسب طرداً مع المطال وتعاكسه بالاشارة

- الدور الخاص للنواس المرن غير المتخامد يتناسب طرداً مع الجذر التربيعي لكتلة الجسم المهتز وعكساً مع الجذر التربيعي لثابت صلابة النابض

⚠ x تبلغ سعة الاهتزاز X_{max}

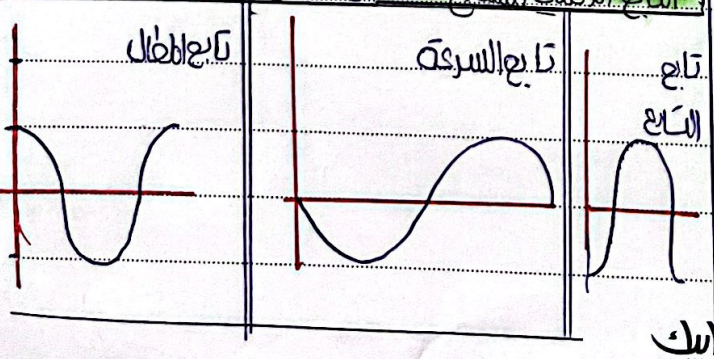
الشكل العام للتابع الزمني للمطال

$\bar{X} = X_{max} \cos(\omega t + \bar{e})$

$\bar{X} = X_{max} \cos(\omega t)$ مختزل

$\bar{v} = -\omega X_{max} \sin \omega t$ التابع الزمني للسرعة

$\bar{a} = -\omega^2 X_{max} \cos \omega t$ التابع الزمني للتسارع



آرتموزاتيك

Scanned with CamScanner

/ /

⚠ هام جداً:

عندما يطلب كتابة التابع الزمني ثلاثة خطوات ما بينهم مهما كان سواء دستور ثوابت معوسبيطي

نوفس من

ه يجاد ع بعوض حسب شروط البدء أو من الشكل البياني

- الطال تكطي في الوضعين الطرفين $x = \pm X_{max}$
- معدوم السرعة أعظمية لحظة المرور بمركز الاهتزاز $x=0$
- التسارع أعظمي عند الوضعين الطرفين
- الطال معدوم في مركز الاهتزاز
- السرعة معدومة في الطالين التعظميين
- التسارع معدوم في مركز الاهتزاز

تسارع التسارع له مرتبتان $a_t = \frac{dv}{dt} = (v)'_t$

حركة مسارها مستقيم $a = a_t \Leftarrow a_c = 0$ $a_c = \frac{v^2}{r}$

- حركة مستقيمة منتظمة $v = const \Leftarrow a = 0$

حركة مستقيمة متغيرة بانتظام $\Leftarrow a = const$

مسارعة $\vec{a}$ $\vec{v}$

متباطئة $\vec{v}$ $\vec{a}$

شرط التوقف الآني: انعدام السرعة والتسارع أعظمي

ملاحظات هامة جداً:

1. عندما $X > 0 \Leftarrow F < 0$ سالب عكس المحور
2. عندما $X < 0 \Leftarrow F > 0$ موجب مع المحور
3. F تتجه دوماً نحو مركز الاهتزاز
4. عندما $X = 0 \Leftarrow F = 0$
5. عندما $X = \pm X_{max} \Leftarrow F = K X_{max}$

$F = m a_{max}$. $a_{max} = \omega_0^2 X_{max}$

$F = m\omega_0^2 X_{max}$

بالحال أنت أم ω_0^2 ♥

5. $\vec{F} = m\vec{a}$ معناها $\vec{F}, \vec{a}$ لون نفس الجهة
6. التسارع نحو مركز الاهتزاز دوماً
7. تكون الحركة مسارعة طالما متجهة من الوضعين الطرفيين لمركز الاهتزاز لذلك v و a تكون لون نفس الجهة

تكون الحركة متباطئة عندما v و a تتجه من المركز للوضعين الطرفين لذلك v و a متعاكسان بالجهة

هام جداً جداً: طاعم نستنتج علاقة الطاقة الميكانيكية بنواس مرن وبدي عوض K بدل $m\omega_0^2$

$\omega_0^2 = \frac{K}{m}$ ما بعبر عوض فوراً بدي استنتج العلاقة

$K = m\omega_0^2$ ← ثم عوض

الطاقة الميكانيكية في الحركة التوافقية البسيطة ثابتة وتتناسب طرداً مع مربع سعة الاهتزاز

$E_{TOT} = \frac{1}{2} K X_{max}^2 = const$

آرشموزاييك

Scanned with CamScanner

/ /

• عند الرسم البياني E = const بمرجعة محور المواضيع يطابق محور المواضيع

• $x = x_{max} \cos \omega_0 t$

نستنتج هنا أن $\varphi = 0$ ⟸ $t = 0$ ، $x = x_{max}$

ممتاز $E_K = 0$ ، $E = E_{p\,max}$

• دور الطاقة يساوي نصف دور الاهتزاز

• تغيرات الطاقة الحركية والطاقة الكامنة بدلالة الزمن t

ممتاز دورة حصص

تغيرات " " " " أطوال x

ممثلها مُنحنى ∪

• سنة شغلة تؤضب القيمة المطلقة

• ملاحظات في مسائل الدرس:

1. استنتج علاقة الاستطالة السكونية واحسب قيمتها

بندير نواس مرن في حالة السكون حتى الوصول العلاقة

ثم نعوض

$x_0 = \frac{mg}{K}$ ⟸ واذا قال لك احسب بعوض مباشرة ⟸

2. احسب سرعة المتحرك عندما $x = ____$

$E_{TOT} = E_p + E_K$

$E_K = E_{TOT} - E_p$

$E_K = \frac{1}{2} K X^2_{max} - \frac{1}{2} K x^2$

$E_K = \frac{1}{2} K (X^2_{max} - x^2)$

$\frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} K (X^2_{max} - x^2)$

$v^2 = \frac{K}{m} (X^2_{max} - x^2)$

$v = \sqrt{\frac{K}{m}} \sqrt{X^2_{max} - x^2} = \omega_0 \sqrt{X^2_{max} - x^2}$

8 حساب الدور الخاص حسب المعطيات

$T_0 = \frac{t}{n}$ ، $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{K}}$

$T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0}$ ، $T_0 = \frac{1}{f_0}$

4 حساب النبض حسب المعطيات

$\omega_0 = 2\pi f_0$

$\omega_0 = \frac{2\pi}{T_0}$

$\omega_0 = \sqrt{\frac{K}{m}}$

5. حساب قوة الارجاع هنا لم نضع الشارة − لنوسنة قوة الرجع

$\bar{F} = K \cdot \bar{x}$

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

6. حساب التسارع

$a = \frac{F}{m}$ ، $\bar{a} = -\omega_0^2 \bar{x}$

7 السرعة عظمى حتمية

$v_{max} = \omega_0 x_{max}$

8 التسارع الأعظمي حتمية

$a_{max} = \omega_0^2 \cdot x_{max}$

9. يتحرك باتجاه الموجب نأخذ $v > 0$ إلى قبل

يتحرك باتجاه السالب نأخذ $v < 0$ إلى قبل

آرتموزاييك

Scanned with CamScanner

/ /

- في نمط الاسئلة x معطوني قيمة Xmax مباشرة
وجب استنتاجها وهنالك نوعان

A. نزيح الجسم المتعلق بالنابض عن وضعه توازنه مسافة
كبيرة ونتركه دون سرعة ابتدائية ويكون:
$X_{max} =$ كبيرة

B. حول القيمة المستنتجة التي ترسمها هزازة توافقية
بسيطة تساوي $2X_{max}$ ومن قمع هذه المسافة
نصف دور $a_{max} = \omega^2 X_{max}$

C. يمكن استنتاجها من العلاقات $v_{max} = \omega X_{max}$
$E = \frac{1}{2} k X^2_{max}$

- بدء الاهتزاز: ترك الجسم من دون سرعة ابتدائية من
مطاله الأعظمي الموجب $v=0 , x=+X_{max}$

- بدء الزمن: عندما يكون $t=0$ وتعيد تحديد مكان الجسم
- بدء الزمن لا يشترط مع بدء الاهتزاز
- إذا كان بدء الزمن مع بدء الاهتزاز ⚠ هام جداً 3
$(t=0, x=X_{max}, v=0) \Rightarrow \overline{\varphi} = 0\,rad$

- حساب زمن المرور بوضع التوازن
في وضع التوازن $x=0 \in \cos(\omega t+\overline{\varphi})=0$
$\omega t + \overline{\varphi} = \frac{\pi}{2} + \pi K$
أول مرور بوضع التوازن $K=0$
ثاني مرور بوضع التوازن $K=1$

لدينا $\cos\theta = 0 \Rightarrow \theta = \frac{\pi}{2} + \pi K$
$\sin\theta = 0 \Rightarrow \theta = \pi K$
$K(0,1,2,3,\dots)$ حيث
$\cos\theta = \frac{1}{2} \rightarrow \theta = \frac{\pi}{3}$
$\rightarrow \theta = \frac{5\pi}{3} / -\frac{\pi}{3}$

لدينا $v = \omega\sqrt{X^2_{max} - x^2}$

في الحركة التوافقية البسيطة $\overline{X} = X_{max}\cos(\omega t+\overline{\varphi})$
$X^2 = X^2_{max}\cos^2(\omega t+\overline{\varphi})$
$\cos^2(\omega t+\overline{\varphi}) = \frac{X^2}{X^2_{max}}$
$v = -\omega X_{max}\sin(\omega t+\overline{\varphi})$
$v^2 = \omega^2 X^2_{max}\sin^2(\omega t+\overline{\varphi})$
$\sin^2(\omega t+\overline{\varphi}) = \frac{v^2}{\omega^2 X^2_{max}}$
+
$1 = \frac{X^2}{X^2_{max}} + \frac{v^2}{\omega^2 X^2_{max}}$
$1 - \frac{X^2}{X^2_{max}} = \frac{v^2}{\omega^2 X^2_{max}}$
$v^2 = \omega^2 X^2_{max} - \omega^2 X^2$
$v^2 = \omega^2 (X^2_{max} - X^2)$
$v = \omega\sqrt{X^2_{max} - X^2}$

Scanned with CamScanner

/ /

نواس مرن

• بسبب تلاشي الناجم ضد مسمة قوة التمك يساوي صفر معناها مافي استقالة بفيه مافي Fso

• بدفعه هو استناد مسم صلب على مسم صلب

• طلب استنتاج علاقة Ek بدلالة Xmax في اطار Xmax عامل مشترك لمايبي E كتبة

تتغير الطاقة الحركية الجسم بازدياد مطلة وبالتالي تزداد طاقة الكامنة

• جدد موضع الجسم وجهة حركته لحظة بدء الزمن (الطلب) يمين ? x=2 عندما t=0 (العمل)

بعوض t=0 نتابع الطال بتفلع قيمة x ويبقى معرفة جهة الحركة بعوض بتابع السرعة ونقارن القيمة مع الصفر (مسألة 17 ص)

• حساب السرعة في موضع معادلة كنا بعض الاستناج قبل الاسم $v = \omega_0 \sqrt{X_{max}^2 - x^2}$

او نشتق تابع الطال للوصول إلى تابع السرعة ثم نعوض زمن المرور الذي يحقق الجاه المراد

او من علاقة الطاقات للوصول إلى $E_K = \frac{1}{2} m v^2$

$v^2 = \frac{2E_K}{m}$

• قيمة السرعة عند المرور في مركز الاهتزاز

حسب السرعة عطولة اعطية $v_{max} = \omega_0 X_{max}$

عند المرور بمركز الاهتزاز تكون $E_p = 0$

وتكون الطاقة الحركية عظمى وتساوي الطاقة الكلية

• كلمة عندئذ معناها عند نفس المكان

لحساب كمية الحركة

$P = mv$

$P_{max} = mv_{max}$

حالة خاصة عند المرور بمركز التوازن

طلما معطيني شروط البدء ومعطيني قيمة السرعة معناها هو مخبي علي Xmax فحسبها

شدة عضلة الموى المعتودين شدة قوة الارجاع.

لاتتغير ثابت صلابة الناجم باستبدال الكتلة المعلقة زيادة

Scanned with CamScanner

في النواس الفتل

$$T_0 = 2\pi\sqrt{\frac{I_\Delta}{K}} \qquad \omega_0 = \sqrt{\frac{K}{I_\Delta}}$$

- عزم مزدوجة الفتل

$$M_\Delta = -K\theta \rightarrow rad$$
$$m.N \quad m.N.rad^{-1}$$

- معطال الزاوي θ السرعة الزاوية ω التسارع الزاوي α

$$K = \frac{K'(2r)^4}{\ell}$$

- الدور الخاص لنواس فتل ؛
  - لايتعلق بالسعة الزاوية θ_{max}
  - يتناسب طرداً مع الجذر التربيعي لعزم عطالة عجلة الفتل
  - يتناسب عكساً مع الجذر التربيعي لثابت فتل السلك
  - ينقص الدور الخاص لنواس الفتل بنقصان طول سلك الفتل
- لايتغير ثابت فتل السلك اذا تغير طول سلك الفتل و K يتناسب عكساً مع ℓ

- نستنتج رياضياً أن الدور يتناسب طرداً مع الجذر التربيعي لطول سلك الفتل (ℓ)

$$T_0 = 2\pi\sqrt{\frac{I_\Delta}{K}} \quad \& \quad K = \frac{K'(2r)^4}{\ell}$$

$$T_0 = 2\pi\sqrt{\frac{I_\Delta \ell}{K'(2r)^4}}$$

- عملياً I_Δ لتتغير الا اذا أضفنا كتلتين الى عرفي السلك او تغير البعد بين الكتلتين

تمرين تجب مراجعته قبل الامتحان

نواس فتل دوره الخاص T_0 مكون من ساق متجانسة معلقة (من منتصفها) بسلك فتل شاقولي طوله ℓ نقسم ربع سلك الفتل ثم نعلق الساق من منتصفها بربع سلك الفتل من الأعلى و الباقي من السلك من الأسفل

$$K_1 = \frac{K'(2r)^4}{\frac{\ell}{4}} = 4K \qquad T_0' = 2\pi\sqrt{\frac{I_\Delta}{K_1 + K_2}}$$

$$K_2 = \frac{K'(2r)^4}{\frac{3}{4}\ell} = \frac{4}{3}K \qquad T_0' = 2\pi\sqrt{\frac{I_\Delta}{4K + \frac{4}{3}K}}$$

$$T_0' = 2\pi\sqrt{\frac{I_\Delta}{\frac{16}{3}K}} \qquad T_0' = 2\pi\sqrt{\frac{3I_\Delta}{16K}}$$

$$T_0' = \frac{\sqrt{3}}{4}\underbrace{2\pi\sqrt{\frac{I_\Delta}{K}}}_{T_0} = \frac{\sqrt{3}}{4}T_0$$

- التدوير والترك دون سرعة ابتدائية تمثل سعة زاوية θ_{max}
- انقاص البعد بين كتلتين تقل I_Δ تقل فيه I_Δ يقل الدور الخاص
- السرعة الزاوية يعطى طولها $\omega_{max} = |\pm\omega_0\theta_{max}|$
- التسارع الزاوي يعطى بالعلاقة $\ddot{\theta} = -\omega_0^2.\theta$
- نحذف ربع سلك الفتل و نعلق الساق بالسلك الباقي

اي $\Leftarrow$

$$K_1' = \frac{K'(2r)^4}{\frac{3}{4}\ell}$$

Scanned with CamScanner

مراجعة تحليل

$I_{D/\text{كتلتين}} = m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2$

$I_{D/\text{كتلتين}} = m_1 (\frac{\ell}{2})^2 + m_2 (\frac{\ell}{2})^2$

$m_1 = m_2$

$= 2m_1 \frac{\ell^2}{4} = m_1 \frac{\ell^2}{2}$

استنتاج I_D كتلتين

ضبط للميكانيك

دور أكبر ← بواس بيطئ ← ميكانيكي توفر
يجب انقاص الدور لتصحيح الخطأ

دور أصغر ← بواس سريع ← ميكانيكي تقدم
يجب تكبير الدور لتصحيح الخطأ

بتعريفات الدرس ع الكيار الأول ع

ابتعدت الكتلتان عن محورهما أي زادت I_D كتلتان

وبالتالي زاد الدور ولكن السعة ثابتة

نختار الخطأ الذي يعرض زيادة في الدور مع ثبات السعة

• انطلاقاً من معرفة الطاقة الميكانيكية برهن أن حركة بواس المتل حركة جيبية دورانية ⚠ ضروري مراجعتها

$E_{TOT} = E_p + E_K = const$

$\frac{1}{2} K\theta^2 + \frac{1}{2} I_D \omega^2 = const$

• باشتقاق طرفي المعادلة بالنسبة للزمن

$\frac{1}{2} K 2\theta (\theta)'_t + \frac{1}{2} I_D 2\omega (\omega)'_t = 0$

$(\theta)'_t = \omega \quad , \quad (\omega)'_t = (\theta)''_t$

$\frac{1}{2} K 2\theta \omega + \frac{1}{2} I_D 2\omega (\theta)''_t = 0$

$K\theta\omega + I_D \omega (\theta)''_t = 0$

نقسم طرفي المعادلة على ω

$K\theta + I_D (\theta)''_t = 0$

$I_D (\theta)''_t = -K\theta$

$(\theta)''_t = -\frac{K}{I_D} \theta$

ونكمل

نقول بوضع التوازن

$\cos(\omega t) = 0$

$\omega t = \frac{\pi}{2}$ -

$t = \frac{\text{كتلة}}{\text{كتلة}}$

لايجادها

2. نشتق تابع المطال ونحصل على تابع السرعة الزاوية ومرورا من وضع التوازن يكون بربع هذه $\frac{T_0}{4}$ نعوض قيمة T_0 بقلع t وفاصلة نكمل مثل قبل

• ساق مهملة الكتلة $I_{D/\text{ساق}} = 0$

• $I_{D/\text{كتلة}} = mr^2$

حيث r بعد الكتلة عن محور الدوران

ملاحظة هامة وطلب مأخوذ من (2)

لما يطلب حساب دور قوانا معي K يكون عاطي دور تاني بتسبون على بعض فنحضر K مع بعض وسيب ⚠

المسألة الثالثة عامة
وفيها فكرة الدور والبعد راح نحلها

آرتموزاييك

Scanned with CamScanner

• حساب السرعة الزاوية لحظة المرور لأول بوضع التوازن

صديقتان مسألة (2)

1. حسب زمن المرور الأول عن طريق معرفة تابع

المطال الزاوي $\theta = 0$ ويكون $\cos(\omega t) = 0$

أول مرور $K = 0$ $\omega t = \frac{\pi}{2} + \pi K$

$t = \frac{\text{كتبنا}}{}$

نعوض التوابث بتابع السرعة الزاوية لايجادها

2. نشتق تابع المطال ونحصل على تابع السرعة الزاوية ومرور أول من وضع التوازن يكون بربع هذه $\frac{T_0}{4}$ نعوض قيمة T_0 بقطع t وقيمة نكمل مكان قبل

• ساق مهملة الكتلة $I_{\text{ساق}} = 0$

$I_{\text{كتلة}} = mr^2$

حيث r بعد الكتلة عن محور الدوران

Scanned with CamScanner

• السائل المثالي طاقة ميكانيكية ثابتة أثناء سريانه لأنه عديم اللزوجة وقوى الاحتكاك الداخلي بين جزيئاته مهملة عندما تتحرك بالنسبة لبعضها بعضاً وبالتالي لا يوجد ضياع للطاقة

• تزداد سرعة تدفق السائل في أنبوب ينقصان مساحة مقطع الأنبوب $Q' = S_1 v_1 = S_2 v_2 = const$

$Q' = S.v$ من معادلات الاستمرارية

• معدل التدفق الكتلي

$$Q = \frac{m}{\Delta t}$$

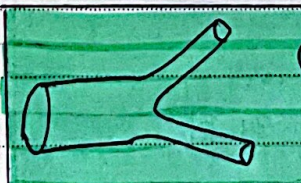
معدل التدفق الحجمي (معدل الضخ)

$$Q' = \frac{V}{\Delta t}$$

الربط بين معدل التدفق الحجمي والكتلي

• ط1 $$Q = \frac{m}{\Delta t} = \frac{\rho V}{\Delta t} = \rho Q'$$

• ط2 $$\frac{Q}{Q'} = \frac{\frac{m}{\Delta t}}{\frac{V}{\Delta t}} = \frac{m}{V} = \rho$$



• $Q' = Q'_1 + Q'_2$

اذا كان $S_1 = S_2$

$Q'_2 = Q'_1 \Rightarrow Q' = 2Q'_1$

بشكل عام $Q' = nQ'_1 \Leftarrow v_2 = nv_1$

• ينعدم ضغط السائل كلما ازدادت سرعته

• معادلة برنولي

$$P + \frac{1}{2}\rho v^2 + \rho g z = const$$

• الطاقة الكامنة الثقالية لوحدة الحجوم

$$\frac{E_p}{\Delta V} = \frac{mgz}{\Delta V} = \rho g z$$

• الطاقة الحركية لوحدة الحجوم

$$\frac{E_K}{\Delta V} = \frac{\frac{1}{2}mv^2}{\Delta V} = \frac{1}{2}\rho v^2$$

• سؤال مسرعلجياً انطلاقاً من معادلة برنولي اذا كان الأنبوب أفقياً يزداد الضغط للسائل في نقطة منه عندما تقل السرعة «يراجع قبل الامتحان»

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

عندما يكون الأنبوب أفقي $z_1 = z_2$

$$P_1 + \frac{1}{2}\rho v_1^2 = P_2 + \frac{1}{2}\rho v_2^2$$

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

$$P + \frac{1}{2}\rho v^2 = const$$

أستنتج أن ضغط السائل يقل عندما تزداد سرعته لأن السوية تفسها وكون $\rho = const$ يزداد الضغط بنقصان السرعة

Scanned with CamScanner

/ /

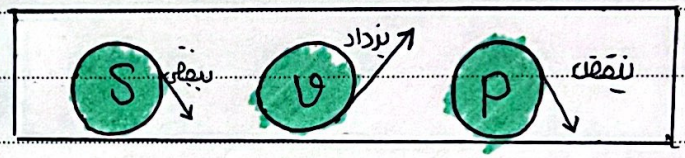
• تكون السوائل معادلة الهيدروستاتيكا (الضغط في السوائل المتحركة)

$$P_1 - P_2 = \rho g (z_2 - z_1) = \rho g h$$

• نظرية تورشيلي

$$v_2 = \sqrt{2gh}$$

⚠ عندما يكون سطح ماء وفتحة ما معرضة للهواء (مفتوحة) معناها ضغطها يساوي الضغط الجوي



ملاحظات عن مسائل الدرس

• الكتلة الحجمية

$$\frac{m}{V} = \rho \ (kg.m^{-3})$$

• تحويلات

$g.cm^{-3}$	$\times 10^{+3}$	$kg.m^{-3}$
g	$\times 10^{-3}$	kg
cm	$\times 10^{-2}$	m
cm^2	$\times 10^{-4}$	m^2
cm^3	$\times 10^{-6}$	m^3
ℓ	$\times 10^{-3}$	m^3

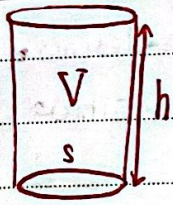
Note $1m^3 = 1000\ell$

• الضغط

$$P = \frac{F(N)}{S(m^2)}$$

P_a

• لحساب حجم أسطوانة



$V = Sh \ / \ Se \ / \ S\Delta x$

$h = e = \Delta x = z$

$S = \pi r^2$

• عندما يوجه فوهة الخرطوم للأسفل تزداد سرعة جريان الماء لأنه اقترب من الأرض وينقص مقطع الماء المتدفق

• عندما يوجه نحو الأعلى تنقص سرعة جريان الماء لبعده عن الأرض ويزداد مقطع الماء المتدفق

تمرين هام ⚠ خرطوم يدخل الماء في منزل فتحته r_1 وسرعة جريان الماء عند تلك الفوهة (v_1) فتكون سرعة خروج الماء v_2 من نهاية الخرطوم التي $r_2 = 2r_1$ مساوية

$$S_1 v_1 = S_2 v_2$$

$$v_2 = \frac{S_1 v_1}{S_2} = \frac{\pi r_1^2 v_1}{\pi r_2^2}$$

$$v_2 = \frac{r_1^2}{r_2^2} v_1 = \frac{r_1^2}{4r_1^2} v_1$$

$$v_2 = \frac{1}{4} v_1$$

• عند طلب معدل التدفق الكتلي وما معناه الكتلة

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

Scanned with CamScanner

• حساب العمل الميكانيكي اللازم لضخ ΔV = ـــــ
من الماء إلى الخزان العلوي

ب1

$$W_T = E_{K2} - E_{K1}$$

$$= \frac{1}{2} m v_2^2 - \frac{1}{2} m v_1^2$$

$$= \frac{1}{2} m (v_2^2 - v_1^2)$$

$$m = \rho \Delta V$$

$$= \frac{1}{2} \rho \Delta V (v_2^2 - v_1^2)$$

ونعوض

ب2ع

$$W_{Tot} = W_w + W_1 + W_2$$

$$= -mgz + P_1 \Delta V + P_2 \Delta V$$

$$= -mgz + (P_1 - P_2) \Delta V$$

نحسب m من $\rho \Delta V$ ونعوض لإيجاد

• سرعة تدفق الماء من كل ثقب

$$v_1 = \frac{Q'}{nS_1} \longrightarrow \boxed{\text{الجواب}}$$

مراجعة « دراسة النسبية من الكتاب »

Scanned with CamScanner

①

فكرة آلة 27 عامة

① مرآخذ بعد صوتين ستيرين (بعد مستوى الماء عن مرفد الطوي صوت رنين أول $L_1 =$ ـــ
بعد مستوى الماء عن مرفد صوت رنين ثاني $L_2 =$ ـــ

② نحسب L_1 ، L_2 بدلالة λ (بطريقة) $\Delta L = L_1 - L_2$ الجواب إلي طلع بدلالة λ هو عبارة عن $\lambda = -x\Delta L$ مثلاً طلع $\Delta L = \frac{\lambda}{2}$ معناها $\lambda = 2\Delta L$

$\lambda = 2(L_2 - L_1)$ بعطي λ ونحسب f منو $f = \frac{v}{\lambda}$

فكرة المسألة 28 عامة

① فم وهابية مفتوحة مزمار مشابه المزمن
حاب البعد بين بطنين متتاليين $\frac{\lambda}{2}$ نحسب $\lambda = \frac{v}{f}$ ونعوض لإيجاد البعد

استنتاج رتبة الصوت بمعان المزمار متشابه المزمن n هي رتبة الصوت $f = \frac{n\lambda}{2}$

$n = \frac{2L}{\lambda}$

② المزمار كان درجة حرارته $t_1 = 0°C$ سمنو لدرجة $t_2 = 819°C$ اسطوب استنتاج حول
الموجة المتكونة لبعد المزمار الصوت الي بقى نفسه ⟺ نفس التواتر
ونحسبه منه $\frac{v'}{v} = \sqrt{\frac{T}{T'}}$ مع الانتباه إلى التحويل
إلى الكلفن

$\frac{T'}{T} = \frac{v'^2}{v^2} = \frac{f^2\lambda'^2}{f^2\lambda^2}$

$\frac{\lambda'}{\lambda} = \sqrt{\frac{T'}{T}}$ معناها

③ مزمار خوهم نهابية مغلقة مختلف المزمن
حوى الهواء في الدرجة $0°C$ ملامطة ε ملي حبونا عند أول إلة رنانة بلاحظ
أنو كمان الحرارة كانت $0°C$ واذا الحرارة تضاعفت معناتا السرعة تضاعفت $v = 330 m/s$

SABBAGH STATIONERY

Scanned with CamScanner

وطبعاً توافر مدوجه الثالث سياوي توافر الصوت الصادر عن الطرف السابق
مهنا هايوفن تفس التوافر $f = 110\ Hz$ للمدوج الثالث

$(2n-1) = 3$
لانو فتاف الطرفين

في المسألة 29 عامة ع «مسألة شاملة»

① نربط أحد طرفيه بزنانة والطرف الآخر معلق بخيط مرن ومعناها
صح أن طول الطرف الواحد سياوي $\frac{\lambda}{2}$

$L = n\frac{\lambda}{2}$ عند الطرفين

② تقفة تبعد 20cm عن النهاية المعلقة
تقفة تبعد 30cm عن النهاية المعلقة
معلوب حساب السعة $y_{max/n} = ?$
وعطاني سعة اهتزاز المنبع
وعطاني معلومة أخيرة أو النهاية معلقة ومعناها $\lambda e^{i} = \pi rad$
ومعناها $y_{max\,n} = 2y_{max}\left|\sin\frac{2\pi x}{\lambda}\right|$
طالما معي $y_{max/n} = 0$
معناها عقدة
$y_{max/n} = 2y_{max}$
معناها بطن

③ حساب الكتلة الخطية $\mu = \frac{m}{L}\ (kg.m^{-1})$

هام إذا قال حساب قوة الشد ⑨ سرعة انتشار ما بتفرق صح قبل
فالأسهل احسب السرعة $v = \lambda f$ وبعدين F_1
أما إذا بتقول وبدو F_1 قبل $f = \frac{n}{2L}\sqrt{\frac{F_1}{\mu}}$ ⇒ $F_1 = \frac{f^2 \mu \times 4L^2}{n^2}$

④ حساب قوة شد الخيط جعله هيز مغزلين $n=2$ نعوض

SABBAGH STATIONERY

Scanned with CamScanner

③ « ... جزيء مذكى نهايته مثبتة »

طاهتلاً قال لحسب قوة شد الوتر نجعله يهتز بمغزلي كالشعر بالاتجاه تغير ولازم احسب ν1 حول الوجه الجبري مسافات (عدد المغازل الكبيرة)

⑤ لاتتغير الكتلة الخطية H بتغير L

" " " " بتغير F_t

طالجمع اطول الوتر نصف ماكان عليه الكتلة صيرنصف ماكانت عليه $H = \frac{m}{L}$ متغير ثابتة

« فكرة المسألة 30 عامة »

① حساب طول موجة الاهتزاز $L = \frac{n\lambda}{2}$

② حساب الكتلة الخطية $H = \frac{m}{L}$

③ حساب سرعة الانتشار $v = \lambda f$

④ مقدار قوة الشد المطبقة $v = \sqrt{\frac{F_t}{H}} \Rightarrow F_t = Hv^2$

⑤ حساب بعد أماكن عقد وبطون الاهتزاز عن نهاية المتبة

عقد $x = n\frac{\lambda}{2}$

بطون $x = \frac{(2n+1)\lambda}{4}$

حيث λ تم حسابها اول طلب

« فكرة المسألة 31 عامة »

① طلوب حساب عدد أطوال الموجة $= \frac{L}{\lambda}$ نهولة كسرها

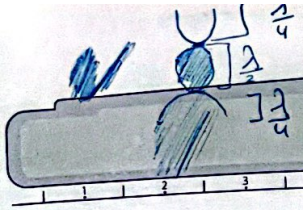
$\lambda = \frac{v}{f}$ كسرها

② تكونت داخل مخبار الرنين عقدة واحدة معناتا $L = \frac{n\lambda}{2} \Rightarrow f = \frac{nv}{2L}$

وحال البرمجة نعوض الحرارة معناتا بقي السرعة

SABBAGH STATIONERY

Scanned with CamScanner



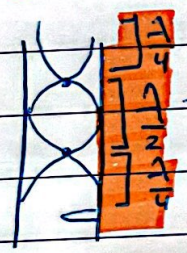
③ حوارة عندما السرعة $v = 340$ ⟸ $t = 15°C$

$v = 343$ ⟸ $t = 20°C$

المسألة رقم (32)

① البعد من عقدة إلى عقدة تليها $\frac{\lambda}{2}$ معناها $50 = \frac{\lambda}{2}$

② لما يدي اسم مزمار ذو فم هوائية مفتوحة معناي أول شي العقد مع الطراف



عقدة ضد ⟸ $\frac{\lambda}{4}$

عقدة عقدة ⟸ $\frac{\lambda}{2}$

عقدة ضد ⟸ $\frac{\lambda}{4}$

$L = \frac{\lambda}{4} + \frac{\lambda}{2\times2} + \frac{\lambda}{4} = \frac{4\lambda}{4} = \lambda = 100cm$

أو بطريقة ثانية

عقدتان 2

$L = (n)\frac{\lambda}{2} = \lambda = 100cm = 1$

③ حساب سرعة الهواء عند الدرجة $t = 15°C$

$\frac{v}{v'} = \sqrt{\frac{T}{T'}} = \sqrt{\frac{273+t}{273+t'}} = \sqrt{\frac{273+15}{273+0}}$

$\frac{v}{331} = \sqrt{\frac{288}{273}} \Longrightarrow v = 340\ m.s^{-1}$

④ عدد ما تكن بصوت وعند الصفة بصوت الهز هي عدد الصفة عند الهز هي بصوت الصفة

⑤ مزمار ذو فم هوائية مغلقة ⟸ قناة الأرغن

الدرجة 15° (الدرجة نقل) صوت مواسا الصوت السابق ⟸ لا تنسى التواتر

صوت أساسي $n = 1$

SABBAGH STATIONERY

Scanned with CamScanner

فكرة المسألة (33 عامة)

① حساب عدد أطوال الموجة = $\frac{\text{طول المرمار}}{\text{طول موجة واحد}}$

$L = 3.32m$

$\lambda = \frac{v}{f} = \frac{340}{1024} = 0.332$

② نصف عدد أطوال الموجة الناتجة ⇐ $\frac{\text{عدد أطوال الموجة}}{2}$

بما أن f ⇐ تبقى ثابتة

عند درجة الحرارة ⇐ تتغير v

احسب λ

١- خطوة واحد حسب عدد أطوال الموجة الجديد مع طول موجة واحدة جديدة

٢- خطوة ثانية بطبع القانون $\frac{v'}{v} = \sqrt{\frac{T'}{T}}$

نعوض في v' و v ثم $f\lambda'$, $f\lambda$ على الترتيب

ومن ثم ⇐

③ في قال مزمار متشابه الطرفين وفي طرفي المزمار طنان للاهتزاز

صمم المزمار ذو طول ونهايته مفتوحة

عند توافقية $n = 1$

$v = 340\ m.s^{-1}$ ⇐ $t = 15°C$

تغير درجة النغم ⇐ تغير التوتر

احسب f'

① خطوة واحدة حسب طول الموجة الجديدة

$L = n\frac{\lambda''}{2} \Rightarrow \lambda'' = \frac{2L}{n}$

$v = f'\lambda''$ $\quad f' = \frac{v}{\lambda''}$

SABBAGH STATIONERY

Scanned with CamScanner

حساب شدة التيار المحرض

ومادلالة المقياس (الغلفانومتر - ميكروأمبير - ميلي أمبير)

حيث R المقاومة الكهربائية

$$i = \frac{\varepsilon}{R} \Longrightarrow R = \frac{\varepsilon}{i}$$

قلنا أنو بالتحريض الكهرطيسي في سطح

تغير التدفق ← نشوء قوة محركة كهربائية محرضة

← يؤدي إلى تحريك الالكترونات ← نشوء تيار محرض

كيف يدي جيب تغير التدفق الطقطيسي ؟

اما من تغير شدة الحقل

أو من تغير السطح

أو من تغير الزاوية بين ال $(\vec{B},\vec{n})$

$$\Delta\Phi = B.S.\cos\theta$$

القوة الكهربائية المحرضة (التحريضية)

بجيبها من تغير B

$B_2 - B_1 \Leftarrow$

- من نقص المسألة (نقصان شدة الحقل $B_2 = 2B_1$) / تزداد شدة الحقل من كذا B_1 الى كذا B_2
- تنقص شدة الحقل من كذا الى كذا من B_1 الى B_2
- التيار يعطي حقل

$$\text{حقل ملف} = B = 2\pi \times 10^{-7}\frac{NI}{r}$$

$$\text{حقل وشيعة} = B = 4\pi \times 10^{-7}\frac{NI}{\ell}$$

اذا التيار يعطي حقل

نقص التيار نقص الحقل

- اذا قال تقلص القاطعة (دور التيار) ⇐ تزداد شدة التيار من I_1 الى I_2
- اذا قال فتح القاطعة ⇐ تنقص شدة التيار من I_1 الى I_2

انقاص $I \Leftrightarrow$ انقاص B

لان التناسب طردي

- اذا قال دوران الاطار ⇐ تغير $\cos\theta$

$\Delta\cos\theta = (\cos\theta_1 - \cos\theta_2)$

$\theta(\vec{B},\vec{n}) = \frac{\pi}{2}$

لدور

الوضع $\vec{B} \perp \vec{n} \Rightarrow \vec{B} \parallel \vec{n}$

$$\varepsilon_{\text{وسطية}} = -\frac{\Delta\Phi}{\Delta t}$$

هي دائماً معطى

$$\varepsilon = -\frac{NBS\cos\theta}{\Delta t}$$

ولما تكون $\vec{B} \parallel \vec{n}$

أي B ناظمي على السطح أي التوازن حسم

حساب θ وعطاني زاوية الدوران

$\theta + \theta' = 90$

θ' = زاوية الدوران

- خطة امرار التيار θ تساوي الصفر

$$\varepsilon = -\frac{NBS(\cos\theta - \cos\theta_0)}{\Delta t}$$

تتحرك الساق بسرعة ثابتة v عمودية على خطوط الحقل المغناطيسي المنتظم

تتصل مسافة مسح سطحاً تغير التدفق

$\Delta x = v.\Delta t$

$\Delta S = L.\Delta x \Leftarrow \Delta S = L.v.\Delta t$

$\Delta\Phi = B.\Delta S$

$\Delta\Phi = B.L.v.\Delta t$

حالة دارة مغلقة سيشأ فيها تحرض

$$|\varepsilon| = \frac{B.L.v.\Delta t}{\Delta t}$$

$$i = \frac{BLv}{R}$$

حالة دارة مفتوحة

يكون فرق الكمون بين طرفي الساق يساوي الصفة المطلقة لـ ε

$$U_{ab} = |\varepsilon| = BLv$$

Scanned with CamScanner

نقاط هامة في الدرس الثالث التحريض الكهربي

1 من المهم جداً تعتبر أن في هذا الدرس عندما يكون المغناطيس ثابت عند أحد وجهي الوشيعة يوجد تدفق أي $\Delta\Phi = const$ ولكن تغير Φ معدوم

2 تقريب المغناطيس أو ابعاده ← تغير التدفق المغناطيسي

مولد تيار كهربائي ← تشاهد حركة كهربائية محرضة ← محرض

⚠ عند ثبات المغناطيس داخل الوشيعة وعدم حركته فهذا يدل على أن $\Phi = const \rightarrow \Delta\Phi = 0 \rightarrow e_{محرض} = 0$

3 تقريب القطب المغناطيسي من وجه ملف يعطي قطب معاكس وابعاده يعطي قطب مماثل

4 هام مسائل: تقريب $\Delta\Phi > 0 \Leftarrow e < 0$

تزايد تدفق الحقل المغناطيسي المحرض ← تناقص تدفق الحقل المحرض وتكون $\vec{B}$ محرض عكس $\vec{B}$ محرض

تناقص تدفق الحقل المغناطيسي المحرض ← تزايد تدفق الحقل المغناطيسي المحرض وتكون جهة $\vec{B}$ محرض بنفس جهة $\vec{B}$ محرض إذا $\Delta\Phi < 0$ و $e > 0$

5 قانون لنز: ان جهة التيار المحرض في دارة مغلقة تكون بحيث يتبع أسباباً تعاكس السبب الذي أدى لحدوثه

قانون فاراداي: تولد تيار كهربائي محرض في دارة مغلقة اذا تغير التدفق المغناطيسي الذي يجتازها ويدوم هذا التيار بدوام تغير التدفق لعدم ثبات التدفق المحرض

6 $e = -\frac{\Delta\Phi}{\Delta t}$ ← قانون فاراداي

$e = -\frac{d\Phi}{dt}$ ← الاشارة السالبة مع قانون لنز

---

7 القوة المحركة الكهربائية المحرضة الوسطى

$e = -\frac{\Delta\Phi}{\Delta t}$ وسطي

$e = Ri$ محرض

يطلب حسابها ويذكر في بعض المسائل خلال Δt نحسب $\Delta\Phi$ من $\Leftarrow$ $\Delta\Phi = NBS\cos\theta$

يحدد مساحة الحلزون تذكر

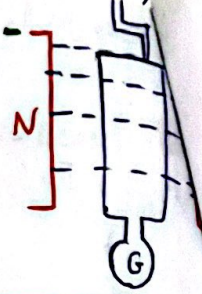
8 من المهم تذكر أن $e = U_{ab}$

9 عند طلب حساب شدة التيار المحرض

$i = \frac{e}{R}$ $e = Ri$ $U = Ri$

Scanned with CamScanner

- ملف وعضله بين قطبي مغناطيس قوي
- وصلتان بمقياس G و محور وصل
دوره ضمن الحقل المغناطيسي وأي شيء يدور
سيمر زاويه مقدارها نصف π أو $90°$ وبالتالي $\Delta\Phi$
وبالتالي تنشأ قوة محركة ...



تجربة 8 لدينا وشيعتان متقابلتان لهما المحور نفسه تصل طرفي الوشيعة الأولى بمأخذ تيار متناوب وتصل طرفي الوشيعة الثانية بمصباح ومقياس mA نقفل دارة الوشيعة الأولى فنلاحظ اضاءة مصباح الوشيعة الثانية

- ماذا نلاحظ؟ علل إجابتك
- ماذا نتوقع لو استبدلنا التيار المولد المتناوب في الوشيعة الأولى مولد متواصل
- ما الخلل المناسبة لإضاءة المصباح

ملاحظات وتعليل:

- إذا شغلت تيار تغلب دارة وهذه الدارة مغلقة موصولة على مولد مغناطيسي تحريض
- تيار متناوب ← متغير ← عطاني حقل مغناطيسي متغير ← انطلق إلى وشيعة ← $\Delta\Phi$ يكون متغير وتغير التدفق يؤدي إلى نشوء تيار
- تيار متناوب N يعني متغير للوشيعة أو في قاطعة ← مغلقة
- وشيعة (2) مصباح مقياس مؤشر mA وهو صغير لأنو فيه تيار
- حلب سكر الوشيعة الأولى (إغلاق قاطعة مرور تيار)
- أول شي أن نعرف التيار يعطيني حقل لأنو التيارات منابع حقول بسبب أورستد مهما الوجه اللي قلع منو الحقل (N سفلي واللي دخل عالناشف دخل على جنوب S) وعالنو وشيعة صب نعرف

جهة التيار المحرض:

- لنتعرف كيف (جهة التيار المحرض غلب التيار يفعل شي بمأكس السبب الذي أدى لحدوث هذا التيار (قانون لنز)
- إما نقرب أو نبعد ع والعامودي مفرق كلشي زادني صدو بقلل صدو (عكس كلشي بقلل كنا صدو مساعدو (معو)
- مغناطيس مسيقم خرج خطوط الحقل من الشمال وبتدفق عبر الملف
- عندي 3 طرق لتغير التدفق $I \rightarrow e \rightarrow \varepsilon \rightarrow \Delta\Phi$

رح اشتغل على تغير ΔB اما تقريب أو ابعاد المغناطيس هو المحرض رح خلو حقل محرض ومساوي عملية التعريض على الملف وكلشي للملف حرض

- عند مرور التيار في ناقل شأ حقل مغناطيسي وانا عندي (حقلين)
١- حرض اللي شأ من المغناطيس المحرض والثاني شأ من التيار المعرض
مهو $\vec{B}$ محرض
- في حالة تقريب مغناطيس يزداد $\vec{B}$ محرض اذا كان صوب أو شمالي عانو زاد عدد صدو رح أعاكس صدو الحقل المحرض صعب صد المحرض
- في حالة بتبعد مغناطيس بينقص $\vec{B}$ محرض اذا كان " " عانو بنقص عن صدو رح ساعدو بقلل رح صير كهيك
- $\vec{B}$ محرض متزايد ← $\vec{B}'$ محرض عكسو
- $\vec{B}$ محرض متناقص ← $\vec{B}'$ محرض لحدا
- اللي بدخل صدو الحقل صوبي واللي بطرح صوشمالي

- تقريب قطب مغناطيس من وجه ملف ← وقبل مشابه (نفر)
- ابعاد قطب " " " " ← قطب معاكس (جذب)
- اذا كان B متزايد I محرض عكس ← I محرض
" " B متناقص " " مع " "
- $[\vec{B}]$ محرض يولد $[\vec{B}']$ محرض
$[\vec{B}']$ محرض يولد $[\vec{B}]$ محرض
- وجه $\vec{n}$ الناظم بجهة $[\vec{B}$ المحرض$]$
- تقريب مغناطيس يزداد B يزداد $\Delta\Phi$ تدفق الحقل المحرض
بنقص تدفق الحقل المحرض جهة $\vec{B}'$ محرض عكس جهة $\vec{B}$ محرض
- ابعاد مغناطيس بنقص $\vec{B}$ بنقص $\Delta\Phi$ الحقل المحرض
بزداد الحقل $\Delta\Phi$ محرض جهة $\vec{B}'$ بنفس جهة $\vec{B}$
- القوة الكهربائية المحرضة شغلتا تحرك e وواحدتها Volt والمقياس اللي بقيسها هو فولط
- جبت وشيعة ووصلتا على مقياس mV وجبت مغناطيس وقربت المغناطيس بين شأفوت محركة ودلني على المقياس وبنفرض حطاي فيه 10 وبعدين جبت المغناطيس بضعف كبرت سرعة الحقل بضعف زادو خطوط الحقل وحطاي فيه 20 فاستنتجت
- القوة المحركة تناسب طرداً مع التدفق أو مع B
- هلق رح قرب بوقت أقل تعني سوى كل ما قلل الزمن اللي رح قرب فيه كلما زادت القوة المحركة

$B_1 \Rightarrow d\Phi \rightarrow \varepsilon_1$
$B_2 \Rightarrow 2B_1 \rightarrow d\Phi = 2d\Phi_1 \Rightarrow I_2 = 2I_1$

١- نلاحظ اضاءة المصباح في ج واخراف المؤشر دليل توليد تيار كهربائي في 2 بالرغم من انها ليست موصولة الى مولد أي (تولد في 2 تيار محرض ناتج عن عملية تحريض كهرطيسي العكسي تسبب التيار المتغير المتناوب في 1 تتبع فيها هذا مغناطيس B متغير انضاء مغير التدفق في ج فنشأ تيار هذا الحقل في من 1 إلى ج وهذا التدفق انضاء مغير فتغير التدفق في ج فنشأ فيها قوة محركة كهربائية محرضة ع تعمل على تحريك الإلكترونات فينشأ فيها تيار محرض فيضيء المصباح

٢. سوف يكون التيار في 1 ثابت وبالتالي المولد عنه أيضاً ثابت وبالتالي التدفق المغناطيسي من 1 إلى 2 أيضاً ثابت أي لا يحدث تحريض كهرطيسي أي لا يضيء المصباح

٣. إغلاق القاطعة وبقيها باستمرار يؤدي إلى تغير B وبالتالي $\Delta\Phi$ التي تخترق الوشيعة ...

ملاحظة: تبديل تيار متناوب (N) بتيار متواصل ⊣⊢ تيار متواصل ثابت
أصل التحريض تغير التدفق

٣.a فتح وإغلاق القاطعة باستمرار في 1 يؤدي $I \rightarrow B \rightarrow \Delta\Phi \rightarrow \varepsilon \rightarrow I$

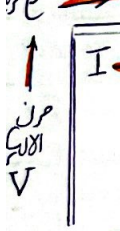
b. تقريب وإبعاد لدى الوشيعة باستمرار الأمر ذاته

c. تغير المقاومة $R \rightarrow I \rightarrow B \rightarrow \Delta\Phi \rightarrow \varepsilon \rightarrow I$

Scanned with CamScanner

- أنا نعرف اذا كان كدي سلك معدني في بداخلو جسيمات صغيرة الكترون وهاد السلك لحتى يصير فيو التيار لازم يتحركو الالكترونات
- منوصل طرفي السلك طولد (بطارية) (+ | -) فطب موجب جالب الكترون ناقص فطب السالب جالب الكترون الناقص
- واحد الكمونو منخفض وواحد الكمونو مرتفع مناها بنسانون في فرق كمون حيث البطارية هي فرق كمون
- فرق الكمون يعمل على تحريك الالكترونات الحرة
- الالكترون أول ماسيوف موجب يروح يبركض لعندو مناها تحركت الالكترونات من السالب لعند الموجب وهيك صار تحركو
- شدة حركة الالكترون سماها كدي تيار كهربائي
- الخلاصة ع كيفي أحصل على تيار لازم حركة الالكترونات وكيفي حركة الالكترونات لازمني فرق كمون أو بطارية
- جهة التيار عكس الالكترونات وجهته الاصطلاحية من الموجب الى السالب
- بنستطيع الكشف عن التيار عن طريق مقياس التيار كوي مؤشر
- انحراف مؤشر المقياس يدل على وجود تيار
- نوصل طرفي السلك المعدني مقياس (A ، MA ، MA ، G) وظيفتهم قياس التيار
- هاد المقياس في موفقي فيني منضو تباطري
- عند مايميل المؤشر على اليمين مناها ماشي تيار
- عند انحراف المؤشر في كلا الجهتين يدل على مرور التيار
- يواجه التيار وهو ماشي المقاومة الكهربائية R

- تطبيق فرق الكمون أدى إلى تحريك الكترونات الناقل وادى لتيار كهربائي في الناقل وبقاس بمقياس A
- مناها U فرق الكمون بسطيني تيار وسوجهو للمقاومة R
- قانون R السابق حيث $U = VOH$ ، $I = A$ ، $R = \Omega$
- المقاومة بتعرقل مرور التيار
- $R = \frac{\rho . L}{S}$ حيث L طول الناقل ، S مساحة مقطع الناقل
- ρ المقاومة النوعية (نوع الناقل)
- كلما زاد طول الناقل تزداد المقاومة R وكلما كانت المقاومة النوعية اكبر كلما كانت المقاومة للتيار أكبر ونقصان مساحة سطح مقطع الناقل تزداد المقاومة حيث التناسب سهما عكسي
- السلك النحاس أحسن من الرصاص
- المقاومة تقاوم التيار وتحول الى حرارة
- بنعرف الموتر ← MA, MA, A, G ← تكشف تيار كهربائي ← تنشأ

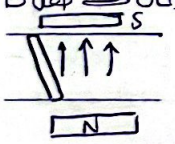


- هادكي أدرستو
- فكر العلماء بكيفي الفكرة بيلي من الحقل بصير عندي تيار
- قال فاراداي مصدر الحقل B اما مغناطيس يا مستقيم أو مغناطيس حدوي أو من التيار أو اسطوانة لفيت عليها سلك عملت وشيعة ومرقنا تيار بقلب الوشيعة لاي صار من بطارية ووصلنا فلاحظ أنو التيار طلع من الموجب للسالب حسب قاعدة اليد اليمنى

- فاراداي فكون رمى اعطيكم ثلاثة جذاب بتولد تيار من حقل
- فكون صيوني مغناطيس ← IN ← وطلى كمان وشيعة وطلى مقياس مي وفيو وصلو بالوشيعة باي دل على الصفر عندو وصله لانو ماشي تيار وفكون رمى مرقنا تيار بالوشيعة سالمه كمين فكون رمى قرب المغناطيس من أحد وجهين الوشيعة ورمى رجعو جالمرة التانية
- عند تقريب المغناطيس من الوشيعة انحرف المؤشر وما بعد المغناطيس كمان انحرف المغناطيس
- وطالبتوه دل على الصفر
- عند تقريب المغناطيس بزداد $\vec{B}$ وعند ابعاد المغناطيس بنقص $\vec{B}$ وهذا بالحالتين هو ΔB
- ال B عم بروح على سطح الوشيعة
- التدفق المغناطيسي هو اجمالي خطوط الحقل لسطح الدارة مضروب $\cos\alpha$
- $\Phi = B.S.\cos\alpha$ بلي قالو وبيل
- طالما قرب المغناطيس أو طالما بعدو أنا عم غير الـ B وهاد اللي عم يغير التدفق معو
- طالما قرب عند الخطوط الحقل عم بتزاود خطوط الحقل فبقلب الوشيعة في ع وهالشي بيخلي الكترونات تسانا عند الالكترونات قوة محركة
- قرب وبعاد المغناطيس بسبب مسرى يعمل على تغير B اي تغير التدفق اللي بتحاز السطح وهاد اللي ادى إلى نشوء قوة محركة كهربائية بسان داخل سلك الوشيعة وشغلتا بدفش الالكترونات وتحريك الالكترونات وهالقرب صار تيار ونشوء تيار بوادي إلى انحراف مؤشر

انحراف المؤشر ← I ← e ← ε ← $\Delta\Phi$ ← ΔB

- قانون فاراداي: اذا تغير التدفق المغناطيسي الذي يجتاز دارة مغلقة تنشأ في الدارة تيار وهاد التيار يدوم طول ما التغير بتبع التدفق موجود وهاد اللي اسمو تحريض كهربائي
- $\Delta B \rightarrow \Delta\Phi$ تنشأ ← e ← قوة محركة ← شأ تيار محرض ← تحريك الالكترون كهربائية محرضة محرضة
- العملية السابقة هي عملية تحريض أي خلق وجبر الالكترونات على الحركة حيث تغير التدفق هو اللي خلا تحريك الالكترونات لانو سنا عنو قوة محركة تحريضية محركة الالكترونات
- أمثلة فكون بالسكي كان في ساق وهي ناقل وكان في حقل B ناتج عن مغناطيس وكون المغناطيس رمى بتولد فيه تيار مسرى الناقل محركة وانتو وعم تحركون اذا كان في مقياس رمى نلاحظ أن مؤشر المقياس انحرف



- حركة الساق إلى الأمام أدى إلى أن الساق مسحت سطح وتغير الطح فقلنا أنو تغير السطح بودي إلى تغير التدفق وتغير التدفق الذي يجتاز سطح الناقل أدى إلى سور داخل الناقل قوة محركة كهربائية محرضة سفلتا تحريك الالكترونات فنشأ تيار
- مغناطيس يضوي + ملف ووصلو على مقياس mA وطط الملف على محور وصيرو ادور الملف فالملف عم يدور فين الحقل مغناطيسي صار في $\cos\alpha$ واذا تغير $\cos\alpha$ مناها تغير الـ Φ وصار عندي تيار محرض
- ε قوة محركة كهربائية (ايبسلون)

Scanned with CamScanner

$\frac{d\Phi}{dt}$

$\Phi = const \Rightarrow \mathcal{E} = 0$

$\mathcal{E} = -\frac{\Delta\Phi}{\Delta t}$ وسطي ، $V_{ab} = \mathcal{E} - VOH$ ، $R = \frac{\rho L}{A}$ ، $I = \frac{V}{R}$

$I = \frac{\mathcal{E}}{R} \Leftarrow U = RI \Rightarrow \mathcal{E} = RI$

- أول شيء الساق تطبقها في الكرونات مرة عشرين بعض السرعة تبع الساق ويقلو عبارتو الساق متحركة بسرعة ثابتة في وجود الكرونات مرة داخل الساق سوف تتحرك بالسرعة اللي سجلها هو كلون عم يتحركو ضمن حقل مغناطيسي $\vec{B}$
- عندما تتحرك شحنة q بسرعة v ضمن حقل مغناطيسي B فسوف تتأثر بقوة مغناطيسية (F) تنشأ داخل الساق
- نقيس جهة القوة المغناطيسية حسب اليد اليمنى وعبارتو الشحنة تجعل الأصابع تحني وباطن الكف يرجع نتجه الحقل وسيد الإبهام إلى قوة لورنز المغناطيسية
- خلال الكرونات يعني عن طريق حركة الإلكترونات وانا بعرف انو هاسا تيار الأمبير وراح نجرب e
- الكرون متحرك بسرعة v وخاضع لحقل مغناطيسي مستقيم ومنتظم في قوة مغناطيسية
- تؤثر القوة المغناطيسية على الإلكترونات يلي بداخل الساق هلق مع الإلكترونات كانت عم تتحرك بسرعة v هلق الـ F رح تأثر على كل الكرون وبتقلو كرو نحن وقفو هالقوة وهيهيها
- بعد ما تحركت الإلكترونات شوي شوي صار في عكس جهة حركة الإلكترونات يعني نشأ تيار عكس $\vec{e}$ وعكس $\vec{F}$

ⓐ

1- في حالة دارة مغلقة نلاحظ انحراف مؤشر مقياس mA دليل وجود تيار متحرض (عندما تحرك الساق بسرعة ثابتة $\vec{v}$ عمودياً على الحقل $\vec{B}$ فإن الإلكترونات الحرة داخل الساق سوف تتحرك بنفس السرعة v ضمن الحقل المغناطيسي B فتنشأ داخل الساق قوة مغناطيسية $\vec{F} = e\vec{V} \wedge \vec{B}$

خذ بعين الاعتبار قاعدة اليد اليمنى نعمل على تحريك الإلكترونات داخل الساق وفق حالتها وبهيها وتتولد قوة محركة كهربائية متحرضة بسبب مرور تيار كهربائي متحرض في الدارة المغلقة تكون جهة الإصطلاحية عكس e أي عكس F

في تجربة السكين الفرضية δ هي غير الكهربائية

1) وسط الكرونيا نشوف التيار المتحرض والقوة المحركة الكهربائية المتحرضة موضحاً ذلك في الرسم في كل من الحالتين (a) دارة مغلقة (b) دارة مفتوحة

2) استنتج العلاقة المعبرة عن كل من $\mathcal{E}$ القوة المحركة الكهربائية المتحرضة b) التيار المتحرض I) الاستطاعة الكهربائية الناتجة

3) برهن أن تحول الطاقة الحركية إلى كهربائية في المولد الكهربائي

- ملاحظات δ عندي سكين معدنية ومتوازنين ووصفت كلهم اللي كلنا مسندة على الكتلتين الأفقيتين والأرض تكون عندي مغناطيس يدوي كبير بالكتلة ومضغوط الحقل من الـ N ← S باي هين $\vec{B}$ مضاها مضغوط الحقل متقطع من الساق لهوق وهطيت هون أنا بدي أضع مولد مضاها لازم عين التوقف (فإذا تحرك الساق ضمن هذا الحقل تؤدي إلى نفس التوقف فتؤدي إلى نشوء تيار متحرض وهيك مضاها كهربائي وبيصار على مر في الكتلة وقبل ما نعرف المؤشرات على الصفر
- رح تحرك الساق بسرعة $\vec{v}$ هيك ($\vec{B} \perp \vec{v}$) وهون بتلاقو أنو هاد متحرك وعبارتو في عندي حقل مغناطيسي لكون ضمن هذا الحقل وهي رح تحرك الساق رح لاحظ انحراف مؤشر الغلفانومتر وهذا يدل على مرور تيار كهربائي

2. صعقد بهاد السؤال على ⓐ ← I شيء e يخلق متحرضة $\mathcal{E}$ شيء $\Delta\Phi$

نفس التوقف الاصطلاحي في دارة مغلقة بودي ...

نفس التوقف يعني من نفس B أو نفس S أو نفس $\cos\alpha$ وعندي انا بخرتة سكين وسطح السطح

عندما تحرك الساق بسرعة $\vec{v}$ هيك ($\vec{B} \perp \vec{v}$) خلال فاصل زمني Δt فانها تصنع مسافة Δx هيك طولها L مساحة مسحت سطح ΔS صغير التدفق ...

- تقطع مسافة $\Delta x = v.\Delta t$ ⇐ δ
- فتشكل سطح $\Delta S = L.\Delta x$
- $\Delta S = L.v.\Delta t$
- تغير التدفق $\Delta\Phi = B\Delta S =$ $\cos\alpha = 1$
- $\Delta\Phi = BL v\Delta t$
- فتتولد قوة محركة كهربائية متحرضة بالقيمة المطلقة δ

$\mathcal{E} = \left|\frac{\Delta\Phi}{\Delta t}\right| = \frac{BLv\Delta t}{\Delta t} = BLv$ بالتالي

- بما أن الدارة مغلقة فتمر تيار كهربائي متحرض شدته $I = \frac{\mathcal{E}}{R} = \frac{v}{R}$ بالتالي
- الاستطاعة الكهربائية $P = \mathcal{E} \times I$

$P = B.L.v \times \frac{B.L.v}{R}$

$P = \frac{B^2 L^2 v^2}{R}$

$I = \frac{BLv}{R}$ b

1- حالة الدارة المغلقة (أول شي في ملاحظات)

- فتح الدارة يعني ماعم تيار أول شي عندي ساق متحركة بسرعة $\vec{v}$ عمودة على $\vec{B}$ ضمن الحقل عندما تحرك الساق بسرعة $\vec{v}$ بصيرها ضمن حقل مغناطيسي $\vec{B}$ داخل الساق سوف تتحرك بالسرعة v بصيرها ضمن حقل مغناطيسي $\vec{B}$ فتنشأ قوة مغناطيسية وبتعمل كل الكرون وبتعلون وفق حاملها وبهيها
- خلونا الإلكترونات تعمل $\vec{F}$ بس هالمرة في ساق عليه تعني ماعم تحرك مغنطيسية وصلت بتقلون وراهوا الإلكترون هذا وبهيدان الطرف وهيك صاروا بروتونات المعدن
- تعمل القوة المغناطيسية على نقل الإلكترونات من أحد طرفي الساق الموجب إلى الطرف الآخر سالب
- تتراكم الشحنات السالبة في أحد طرفي الساق بمقابله تتركم الشحنات الموجبة في الطرف الآخر
- تراكم موجب وتراكم سالب يعني فرق في الكمون مثل القوة المحركة الكهربائية المتحرضة $\mathcal{E} = U_{ab}$ والسن Volt
- الإلكترونات اللي فوق عم بسيناهاتن نفس العدد من البروتونات
- سيتم التراكم إلى أن يصل إلى قيمة معينة وعندها مرة ثانية q
- عند تحرك الساق بسرعة $\vec{v}$ على سكين معدولتين في منتصفة سوا وهاد حقل مغناطيسي تنشأ القوة المغناطيسية وبتأثر هذه القوة بكل الإلكترونات الحرة من أحد طرفي الوسط الساق الذي يكتسب شحنة موجبة وتتراكم في الطرف الآخر الذي يكتسب شحنة سالبة وبالتالي يتشكل طرفي الساق فرق في الكمون تمثل القوة المحركة الكهربائية المتحرضة $\mathcal{E} = U_{ab}$

Scanned with CamScanner