

الحل النموذجي لامتحان الفيزياء

سلسلة النظرية:

\* قانون تركيب السرعات:

$$\vec{v}_a = \vec{v}_r + \vec{v}_e$$

↓ السرعة المطلقة      ↓ السرعة النسبية      ↓ سرعة الجير

$$\vec{a}_a = \frac{d\vec{v}_a}{dt} \quad (0,24)$$

$$\vec{v}_r = \frac{d\vec{O'M}}{dt} \quad (0,24)$$

$$\vec{v}_e = \frac{d\vec{OO'}}{dt} + \vec{\omega} \wedge \vec{O'M} \quad (0,24)$$

$\vec{O'M}$ : شعاع الموقع المطلقة

$\vec{O'O}$ : الشعاع النسبي

$\vec{\omega}$ : شعاع الدوران الزاوي

R: المعلم المطلقة

R': النسبي

\* قانون تركيب التسارعات:

$$\vec{a}_a = \vec{a}_r + \vec{a}_e + \vec{a}_c \quad (0,24)$$

↓ التسارع المطلقة      ↓ التسارع النسبي      ↓ تسارع كوريوليس

$$\vec{a}_a = \frac{d^2\vec{O'M}}{dt^2} \quad (0,24)$$

$$\vec{a}_r = \frac{d^2\vec{O'M}}{dt^2} \quad (0,24)$$

$$\vec{a}_c = 2\vec{\omega} \wedge \vec{v}_r \quad (0,24)$$

$$\vec{a}_e = \frac{d^2\vec{OO'}}{dt^2} + \vec{\omega} \wedge \vec{O'M} \quad (0,24)$$

$$+ \vec{\omega} \wedge (\vec{\omega} \wedge \vec{O'M})$$

\* من قانون تركيب السرعات

$$\vec{a}_a = \vec{a}_r + \vec{a}_e + \vec{a}_c \quad (0,24)$$

$$\Rightarrow \vec{a}_r = \vec{a}_a - \vec{a}_e - \vec{a}_c$$

نضرب طرفي المعادلة في الكتلة m

$$\Rightarrow m\vec{a}_r = m\vec{a}_a - m\vec{a}_e - m\vec{a}_c$$

$$m\vec{a}_r = \sum \vec{F} + \vec{f}_e + \vec{f}_c \quad (0,24)$$

$$\vec{f}_e = -m\vec{a}_e \quad \text{قوة الجير} \quad (0,24)$$

$$\vec{f}_c = -m\vec{a}_c \quad \text{كوريوليس} \quad (0,24)$$

لذا من عند تطبيق المبدأ الأول لا يمكن التحريك في اتجاه غير طالية

التغير في الطاقة الميكانيكية  
 للمتحرك يساوي عمل  
 القوى الغير محافظة

$$\Delta E_M = E_M(B) - E_M(A) = W(\vec{F})$$

$\vec{F}$  = قوى غير محافظة

بناءً على طاقة الجالقوى الحفظية  
 (المكافئة)  $F \in$  الحفظية

له المتحرك  $\leftarrow$  المتحرك  
 سوف ينفذ الجالقوى الحفظية

هي قوة الجبر  $\vec{F}_e$   
 وقوة كوريوليس  $\vec{F}_c$

وهي حركة المعلم  
 النسبي له بالنسبة للمعلم  
 الحفظية  $R$

\* نظرية العزم الميكانيكي

منتجة شعاع العزم  
 الميكانيكي بالنسبة للزمن  
 يساوي عزم مصدر  
 القوى  $\vec{F}$  الحفظية  
 له المتحرك

$$\frac{dL}{dt} = \vec{r} \times \vec{F} = \vec{L} \times \vec{\omega}$$

$$L = \vec{r} \times \vec{p} \quad \text{مع}$$

\* في وجود قوى غير  
 محافظة (قوى احتكاك)  
 $\vec{F}$

$$\frac{\Delta T}{T} = \frac{2\pi \frac{1}{2} \left[ \frac{\Delta l_0}{\sqrt{g l_0}} + \frac{\sqrt{l_0} \Delta g}{g \sqrt{l_0}} \right]}{2\pi \frac{\sqrt{l_0}}{\sqrt{g}}}$$

$$\frac{\Delta T}{T} = \frac{1}{2} \left[ \frac{\Delta l_0}{l_0} + \frac{\Delta g}{g} \right]$$

$$\frac{\Delta T}{T} = \frac{1}{2} [0,01 + 0,01]$$

$$\frac{\Delta T}{T} = 0,01 = 1\%$$

$$\vec{v}_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}; \vec{v}_2 \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$\vec{v}_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2 = x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2 = -2 + 6 + 12 = 16$$

$$\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2 = 16$$

$\vec{v}_2 \wedge \vec{v}_3 =$	$\vec{i}$	$\vec{j}$	$\vec{k}$
	-2	2	3
	0	3	2

$$= 5\vec{i} + 4\vec{j} + 6\vec{k}$$

$$T = K l_0^\alpha g^\beta$$

$$[T] = [K] [l_0^\alpha] [g^\beta]$$

$$T = 1 \times L^\alpha \left( \frac{L}{T^2} \right)^\beta$$

$$T = L^\alpha L^\beta T^{-2\beta}$$

$$T = L^{\alpha+\beta} T^{-2\beta}$$

بالطريقة الثانية:

$$\alpha + \beta = 0 \Rightarrow \alpha = -\beta$$

$$-2\beta = 1 \Rightarrow \beta = -1/2$$

$$\alpha = -\beta \Rightarrow \alpha = 1/2$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l_0}{g}}$$

المسألة الثانية: حساب التفاضل الجزئي لـ  $\frac{\Delta T}{T}$  باستخدام طريقة التفاضل الكلي.

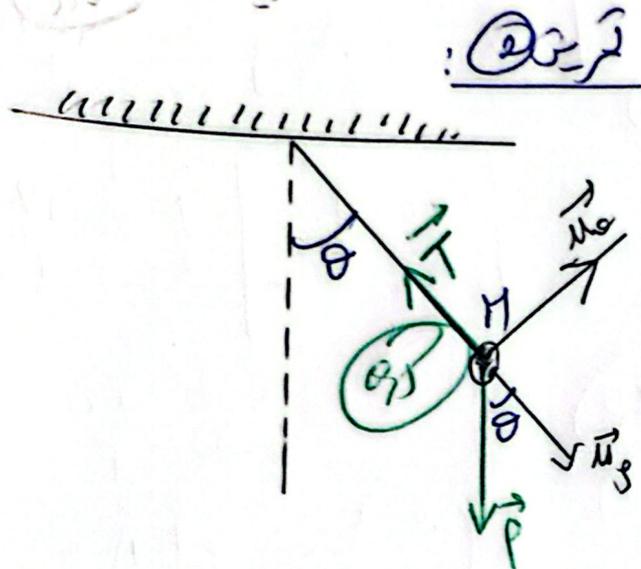
$$T = f(l_0, g)$$

$$\Rightarrow dT = \frac{\partial f}{\partial l_0} dl_0 + \frac{\partial f}{\partial g} dg$$

$$\Rightarrow dT = 2\pi \left[ \frac{1}{2} \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{dl_0}{\sqrt{l_0}} - \frac{1}{2} \frac{\sqrt{l_0} dg}{g \sqrt{g}} \right]$$

$$\Rightarrow \frac{\Delta T}{T} = 2\pi \frac{1}{2} \left[ \frac{dl_0}{\sqrt{g l_0}} + \frac{\sqrt{l_0} dg}{g \sqrt{g}} \right]$$

14 = (9, 5) - حجم متوازي الأضلاع



- القوى المؤثرة هي :

- $\vec{P}$  : النقل (9, 5)
- $\vec{T}$  : قوة الخيط (9, 5)

- المبدأ الأساسي للحركة  
بفرض أن الكتلة ثابتة

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

$$\Rightarrow \vec{P} + \vec{T} = m \vec{a} \quad (9, 5)$$

- شعاع الموقع :  $\vec{OH} = \vec{r}$   
السرعة على المحاور  
القطبية هي :

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

$$\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2 = \|\vec{v}_1\| \|\vec{v}_2\| \cos \theta$$

$$\cos \theta = \frac{\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2}{\|\vec{v}_1\| \|\vec{v}_2\|}$$

$$\|\vec{v}_1\| = \sqrt{26}$$

$$\|\vec{v}_2\| = \sqrt{17}$$

$$\Rightarrow \cos \theta = \frac{16}{\sqrt{26} \sqrt{17}} = 0.716$$

$$\Rightarrow \theta = \arccos(0.716)$$

$$\theta = 40.53^\circ$$

- المبدأ الثالث

$$\vec{v}_1 \cdot (\vec{v}_2 \wedge \vec{v}_3) = x_1 y_2 z_3 + y_1 z_2 x_3 + z_1 x_2 y_3$$

$$= (-1)(5)(3) + (3)(+4)(-6) + (4)(-6)(-1)$$

$$= -15 + 18 - 24 = -11$$

$$\vec{v}_1 \cdot (\vec{v}_2 \wedge \vec{v}_3) = -11$$

- مساحة المثلث :

$$S = \frac{1}{2} \|\vec{v}_2 \wedge \vec{v}_3\|$$

$$= \frac{1}{2} \sqrt{25 + 16 + 36}$$

$$S = \frac{\sqrt{77}}{2}$$

$$\Rightarrow W = \int_0^2 [x - a(2x)] dx + \int_0^2 (3(2x) - 2x)(2 dx)$$

$$= \int_0^2 [x - 2ax + 6x - 2x] 2 dx$$

$$= 2 \int_0^2 [5x - 2ax] dx$$

$$= \frac{2}{2} \left[ \frac{5x^2}{2} - \frac{2a}{2} x^2 \right]_0^2 \quad (1)$$

$$= 2 \left[ \frac{5}{2} \times 4 - a \times 4 \right]$$

$$= 2 [10 - 4a]$$

$$W = (20 - 8a) \text{ J} \quad (2)$$

(5)

$$y = l_0 \Rightarrow y = l_0 \theta$$

$$\Rightarrow \vec{a} = (-l_0 \ddot{\theta}^2) \vec{u}_y + l_0 \ddot{\theta} \vec{u}_\theta \quad (1)$$

$$\Rightarrow mg (\cos \theta \vec{u}_y - \sin \theta \vec{u}_\theta) \quad (1)$$

$$- T \vec{u}_y = m \begin{bmatrix} -l_0 \ddot{\theta}^2 \vec{u}_y \\ + l_0 \ddot{\theta} \vec{u}_\theta \end{bmatrix}$$

:  $\vec{u}_\theta$  و  $\vec{u}_y$  و  $\vec{u}_x$  و  $\vec{u}_z$

$$-mg \sin \theta = m l_0 \ddot{\theta}$$

$$\Rightarrow \ddot{\theta} + \frac{g}{l_0} \sin \theta = 0 \quad (2)$$

لأنه هو الكلاسيكي

بترين (3)

$$W = \int \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$W = \int F_x dx + F_y dy \quad (3)$$

$$y = 2x \Rightarrow dy = 2 dx$$

(3)