

c

الحركة الدورانية لا تأخذ في الاعتبار

2024 / 2023

لذلك ولما اعلم ان

المترين 01

$$\vec{e}_s = \cos\theta \vec{i} + \sin\theta \vec{j} \quad -/1$$

$$\vec{e}_\theta = -\sin\theta \vec{i} + \cos\theta \vec{j}$$

$$W_{AB} = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r} \quad -/2$$

1/3 - القانون الأول : $\sum \vec{F} = \vec{0}$

القانون الثاني : $\sum \vec{F} = m\vec{a}$

القانون الثالث : $\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}$

$$\Delta E_c = \sum W(\vec{F}) \quad -/4$$

$$E_M = E_p + E_c \quad -/5$$

نتكلم عندما بدأ الحفظها عندما تكون القوى المؤثرة على
الجسم قوى محافظة أو عودية على مسارها المتحرك.

المترين 02

$$\vec{OM} = s \vec{e}_s + z \vec{k} \quad -/1 \text{ شعاع الموضع}$$

$$\vec{OM} = 2h \sin(\omega t) \vec{e}_s + 2t \vec{k}$$

$$\vec{v} = \dot{s} \vec{e}_s + s \dot{\theta} \vec{e}_\theta + \dot{z} \vec{k} \quad -/2$$

$$\dot{s} = 2h\omega \cos(\omega t), \quad \dot{\theta} = \omega, \quad \dot{z} = 2$$

$$\vec{v} = 2h\omega \cos(\omega t) \vec{e}_s + 2h\omega \sin(\omega t) \vec{e}_\theta + 2 \vec{k}$$

$$|\vec{v}| = \sqrt{4h^2\omega^2 \cos^2(\omega t) + 4h^2\omega^2 \sin^2(\omega t) + 4}$$

$$= \sqrt{4h^2\omega^2 (\cos^2(\omega t) + \sin^2(\omega t)) + 4}$$

$$|\vec{v}| = 2\sqrt{1 + h^2\omega^2} \text{ m/s} = \sqrt{4h^2\omega^2 + 4}$$

$$\vec{a} = (\ddot{s} - s\dot{\theta}^2) \vec{e}_s + (2\dot{s}\dot{\theta} + s\ddot{\theta}) \vec{e}_\theta + \ddot{z} \vec{k}$$

$$\dot{s} = 2h\omega \cos(\omega t) \Rightarrow \ddot{s} = -2h\omega^2 \sin(\omega t)$$

$$\dot{\theta} = \omega \Rightarrow \ddot{\theta} = 0$$

$$\ddot{z} = 0$$

(1).

$$\vec{a} = (-2h\omega^2 \sin(\omega t) \Rightarrow 2h\omega^2 \sin(\omega t)) \vec{e}_y + 2 \times 2h\omega^2 \cos(\omega t) \vec{e}_x + 0$$

$$\vec{a} = -4h\omega^2 \sin(\omega t) \vec{e}_y + 4h\omega^2 \cos(\omega t) \vec{e}_x$$

$$\vec{a} = 4h\omega^2 (-\sin(\omega t) \vec{e}_y + \cos(\omega t) \vec{e}_x)$$

$$\boxed{|\vec{a}| = 4h\omega^2} \quad m/s^2$$

$$a_T = \frac{d|v|}{dt} = 0$$

-13

$$a_N = \sqrt{a^2 - a_T^2} \Rightarrow a_N = a$$

$$\boxed{a_N = 4h\omega^2} \quad m/s^2$$

$$\rho = \frac{v^2}{a_N} = \frac{4(1+h^2\omega^2)}{4h\omega^2} = \frac{1}{h\omega^2} + h$$

$$\boxed{\rho = h + \frac{1}{h\omega^2}}$$

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

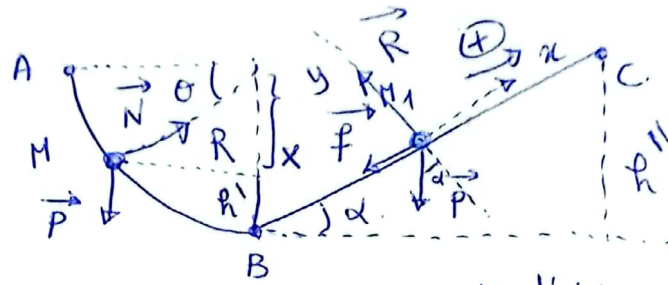
-14

$$x = \rho \cos \theta = 2h \sin(\omega t) \cos(\omega t)$$

$$y = \rho \sin \theta = 2h \sin(\omega t) \sin(\omega t)$$

$$\vec{OM} = (2h \sin(\omega t) \cos(\omega t)) \vec{i} + (2h \sin^2(\omega t)) \vec{j} + zt \vec{k}$$

(2)



1- تمثيل القوى: انظر الرسم

- نوع حركة الجسم: حركة متباطئة بانتظام

لأن: تطبيق المبدأ الأساسي للحريك $\Sigma \vec{F} = m \vec{a}$

$$\vec{P} + \vec{R} + \vec{f} = m \vec{a}$$

بالاسقاط على محور الحركة نجد:

$$-P \sin \alpha - f = m a \Rightarrow a = -g \sin \alpha - \frac{f}{m}$$

$$a = - \left(g \sin \alpha + \frac{f}{m} \right) < 0 \Rightarrow a < 0$$

2/ تطبيق مبدأ انحفاظ الطاقة بين الموضعين A و M نجد:

$$E_M(A) = E_M(M)$$

$$E_C(A) + E_P(A) = E_C(M) + E_P(M)$$

$$\frac{1}{2} m v_A^2 + m g h = \frac{1}{2} m v_M^2 + m g h'$$

$$v_A = 0, \quad h = R, \quad h' = R - R \sin \theta$$

$$R \sin \theta = \frac{x}{R} \Rightarrow x = R \sin \theta$$

$$h' = R - x = R - R \sin \theta$$

$$\boxed{h' = R(1 - \sin \theta)}$$

$$2g h - 2g h' = v_M^2 \Rightarrow v_M^2 = 2g(h - h')$$

$$v_M^2 = 2g(R - R + R \sin \theta) = 2gR \sin \theta$$

$$\boxed{v_M = \sqrt{2gR \sin \theta}}$$

نطبق مبدأ حفظ الطاقة بين الموضعين A و B

$$E_{II}(B)$$

$$E_c(B) + E_p(B) - |W(\vec{f})| = E_c(C) + E_p(C)$$

$$\frac{1}{2} m v_B^2 - |W(\vec{f})| = m g h$$

$$v_B = \sqrt{2 g R \sin\left(\frac{\pi}{2}\right)}$$

لدينا:

$$v_B = \sqrt{2 g R}$$

$$R'' = BC \sin \alpha = x \sin \alpha$$

$$W(\vec{f}) = \int \vec{f} \cdot d\vec{l} = f \cdot BC \cos(\pi)$$

$$W(\vec{f}) = -f \cdot x$$

$$\frac{1}{2} m \cdot 2 g R - f \cdot x = m g x \sin \alpha$$

$$g R - \frac{f}{m} x = g x \sin \alpha \Rightarrow g R = g x \sin \alpha + \frac{f}{m} x$$

$$g R = x \left(g \sin \alpha + \frac{f}{m} \right)$$

$$\Rightarrow x = \frac{g R}{g \sin \alpha + \frac{f}{m}} = \frac{10 \cdot 2}{10 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} + \frac{0,25}{0,3}}$$

$$x = 2,53 \text{ m}$$