

Subject:

قوانين الميكانيكا الهندسية 2

• حركة الجسيمات:

عند وجود زمن $\leftarrow a dx = v dv$, $a = \frac{dv}{dt}$, $v = \frac{dx}{dt}$

• الحركة المستقيمة بعجلة منتظمة:

$$a = \frac{dv}{dt} \Rightarrow \int_{v_0}^v dv = a \int_0^t dt \Rightarrow v = v_0 + at \Rightarrow (1)$$

$$v = \frac{dx}{dt} \Rightarrow v_0 + at = \frac{dx}{dt} \Rightarrow x - x_0 = v_0 t + \frac{1}{2} at^2 \Rightarrow (2)$$

$$a(dx) = v dv \Rightarrow \frac{v^2}{2} - \frac{v_0^2}{2} = a(x - x_0) \Rightarrow v^2 = v_0^2 + 2a(x - x_0) \Rightarrow (3)$$

• الحركة النسبية: مثلا A نسبة لـ B:

$$x_{A/B} = x_A - x_B$$

• الحركة المرتبطة:

$$x_A + x_B = c \xrightarrow{\text{تفاضل}} v_A + v_B = 0 \xrightarrow{\text{تفاضل}} a_A + a_B = 0$$

$$\begin{array}{ccccc} a \text{ عجلة} & \xrightarrow{\text{تفاضل}} & v \text{ سرعة} & \xrightarrow{\text{تفاضل}} & x \text{ إزاحة} \\ \dot{x} & \xleftarrow{\text{تكامل}} & \dot{x} & \xleftarrow{\text{تكامل}} & x \end{array}$$

(1)

Subject:

المقنونات:

$$t = \frac{v_0 \sin \theta}{g} \quad \text{الزمن الكلي} \quad t = \frac{2 v_0 \sin \theta}{g}$$

$$h = \frac{v_0^2 \sin^2 \theta}{2g} \quad \text{الارتفاع} \quad R = \frac{v_0^2 \sin 2\theta}{g} \quad \text{المدى}$$

$$x = v_0 t \rightarrow x = v_0 \cos \theta (t)$$

$$\begin{aligned} v &= v_0 - gt \\ v^2 &= (v_0 \sin \theta)^2 - 2g(y - y_0) \\ y - y_0 &= (v_0 \sin \theta \cdot t) - \frac{1}{2} g t^2 \end{aligned}$$

تكون أكبر ما يمكن عند $\theta = 45^\circ$ وهي نفس مسافة تنزل لها القذيفة

المحاور المتعامدة:

$$dh = \frac{v^0}{\omega} \quad \text{العجلة العمودية} \quad \omega = \frac{[1 + (y')^2]^{\frac{3}{2}}}{|y''|} \quad \text{نصف قطر الانحناء}$$

السرعة والعجلة في الإحداثيات القطبية:

$$\vec{r} = r \hat{r} \rightarrow x = r \cos \theta, \quad y = r \sin \theta$$

$$\hat{r} = \cos \theta \hat{i} + \sin \theta \hat{j}$$

$$\vec{\theta} = \theta \hat{\theta} \rightarrow x = \theta \cos\left(\frac{\pi}{2} + \theta\right) = -\theta \sin \theta$$

$$y = \theta \sin\left(\frac{\pi}{2} + \theta\right) = \theta \cos \theta$$

$$\hat{\theta} = -\sin \theta \hat{i} + \cos \theta \hat{j}$$

(2)

$$\text{سرعة } v = \dot{r} \hat{r} + r \dot{\theta} \hat{\theta}$$

$$\text{عجلة } a = (\ddot{r} - r \dot{\theta}^2) \hat{r} + (r \ddot{\theta} + 2 \dot{r} \dot{\theta}) \hat{\theta}$$

$$\ddot{r} - r \dot{\theta}^2$$

مركبة العجلة في الاتجاه القطري

$$r \ddot{\theta} + 2 \dot{r} \dot{\theta}$$

مركبة العجلة الزاوية

العجلة في الاتجاه القطري

العجلة المركزية

$$r \ddot{\theta}$$

عجلة ناتجة عن تغير السرعة الزاوية

$$2 \dot{r} \dot{\theta}$$

العجلة الإبتدائية تظهر عند وجود

تغير نصف القطر أثناء الدوران

قانون نيوتن الثاني :

القوة المؤثرة على جسم في اتجاه معين تساوي معدل التغير في كمية الحركة

$$F = m a$$

$$F = k \Delta x \quad \text{قوة النابض} \quad F = \mu_k N \quad \text{الاحتكاك} \quad w = m g \quad \text{الوزن}$$

$$F = m a_n \quad \text{قوة الطرد المركزي} \quad F = m \frac{v^2}{R(r \text{ or } r)} \quad \text{نصف قطر الدوران}$$

$$F = \frac{m v^2}{R} \quad \text{القوة الطرد المركزي}$$

أقصى وأقل سرعة العجلة = صفر

كمية الطاقة وكمية الحركة :

الشغل :

كمية قياسية يقاس بوحدة (N.m)

يكون موجب إذا كانت الإزاحة في اتجاه القوى كالوزن وسالب عكس ذلك (موجب مع الحركة وسالب عكس الحركة) كالإزاحة

$$U_{1-2} = mW \Delta y$$

$$= -mg(y - y_1)$$

$$= mgy$$

$$U_{1-2} = \frac{1}{2} kx_1^2 - \frac{1}{2} kx_2^2$$

مبدأ الشغل والطاقة :

$$T = \frac{1}{2} m v^2$$

$$U_{1-2} = T_2 - T_1$$

$$U_{1-2} = \frac{1}{2} m_2 v_2^2 - \frac{1}{2} m_1 v_1^2$$

القدرة والكفاءة :

حيث تعرف الكتلة أنها معدل بدل الشغل :

وحدة القياس :

$$P = Fv \quad \left(W, J/s, \frac{N.m}{s} \right)$$

$$\eta = \frac{\text{الشغل الناتج}}{\text{الشغل المبذول}} = \frac{\text{القدرة الناتجة}}{\text{القدرة المبذولة}}$$

Subject:

طاقة الوضع

• الشغل الذي تبذره القوى لا يعتمد على شكل المسار بل يعتمد على نقطتي

البداية والنهاية فقط

• يتساوى الشغل مع التغير في طاقة الوضع عندما تكون القوى المؤثرة

قوة محافظة

• قوة محافظة: هي قوة لا تفقد الجسم حركته عندما يتحرك في مسار معين

$$U_2 = V_1 - V_2$$

• قانون حفظ الطاقة:

• الطاقة لا تفنى ولا تستحدث وإنما تتغير من صورة لأخرى

• عند دراسة حركة الأجسام نتعامل مع نوعين من الطاقة:

(1) طاقة حركة (2) طاقة وضع

طاقة حركة

$$E = T + U \quad \text{طاقة وضع}$$

عندما لا يوجد احتكاك نستخدم:

$$T_1 + U_1 = T_2 + U_2$$

التصادم:

عرف التصادم:

هو تأثير متبادل بين جسمين أحدهما على الأقل متحرك، تؤثر خلاله

الأجسام في بعضها بقوة خلال زمن قصير

(5)

هذا المقصود بالتصادم في بُعد واحد؟
هو الذي تبقى فيه الأجسام المتصادمة على نفس المحور قبل التصادم

يعتبر التصادم نظام مغزول؟
لأن القوى المتبادلة بين الأجسام المتصادمة هي فعل ورد فعل
بحسب قانون نيوتن الثالث حيث يؤثر كلاهما بقوة متساوية في مقدار
معكسة في الاتجاه ، ويكون الزخم الكلي محفوظاً خلال فترة التصادم

عرف التالي :-

خط التصادم : هو الخط المشترك العمودي على أسطح التلامس خلال التصادم

التصادم المركزي : هو التصادم الذي فيه مركز ثقل الجسمين ينطبق على
خط الاصطدام وخلاف ذلك هو التصادم غير مركزي

التصادم المباشر : هو التصادم الذي فيه سرعة الجسمين باتجاه خط التصادم

التصادم العائل : هو التصادم الذي فيه أحدهما أو كلا الجسمين يتحركان
على خط غير خط التصادم

التصادم المرن : هو تصادم يُحفظ فيه الزخم (كمية الحركة) والطاقة الحركية

$$m_1 v_1 + m_2 v_2 = m_1 v_1' + m_2 v_2' \Rightarrow \text{قانون حفظ الزخم}$$

Subject:

$$\begin{aligned} T_i + T_e &= T_i' + T_e' \Rightarrow \text{قانون حفظ الطاقة الحركية للأجسام المتصادمة} \\ \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 &= \frac{1}{2} m_1 v_1'^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2'^2 \end{aligned}$$

في التصادم المرن: السرعة النسبية قبل التصادم = السرعة النسبية بعد التصادم
بعد التصادم $v_{1/2} = -v_{1/2}$ قبل التصادم

معامل الارتداد / التصادم e هو نسبة سرعة الابتعاد بعد التصادم إلى السرعة الإقتراب قبل التصادم

$$e = \frac{v_1' - v_2'}{v_2 - v_1} \Rightarrow \text{قانون معامل الارتداد}$$

$e = 1 \leftarrow$ مرن

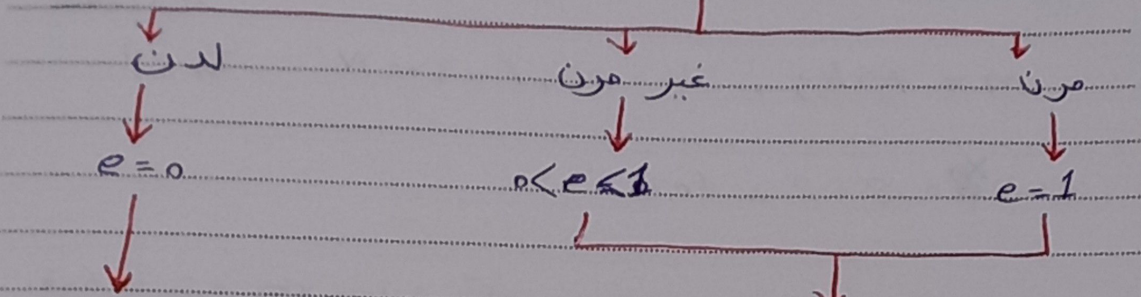
$e = 0 \leftarrow$ لدن

$0 < e < 1 \leftarrow$ غير مرن

~~تصادم غير مرن لدن~~

Subject:

التصادم



$$m_1 v_1 + m_2 v_2 = (m_1 + m_2) v'$$

$$m_1 v_1 + m_2 v_2 = m_1 v'_1 + m_2 v'_2$$

$$\Delta T = \frac{1}{2} (m_1 + m_2) v'^2 - \left[\frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 \right]$$

$$e = \frac{v'_2 - v'_1}{v_2 - v_1}$$

قانون الطاقة الحركية
المفقودة

عندما $e=1$ تكون

$$v_1 - v_2 = v'_2 - v'_1$$

ملاحظات من حل المسائل:

أقل وأقصى سرعة تجعل العجلة صفر

أقصى x نجعل $v=0$

أقصى v نفاضل ونوجد قيمة x ونعوض في المعادلة الأصلية

عندما تكون الحركة دائرية يعني جسيمات مع عجالات عمودية

$$U + T_1 = T_2 \quad \text{or} \quad \frac{1}{2} m v^2 \quad \text{or} \quad \frac{1}{2} m \omega^2 r^2$$

فستستخدم إما قانون نيوتن أو الشغل

أقل نصف قطر تقوس آهن يعني رد الفعل $= 0$ $e=0$ $N=0$