

الإمتحان الأول في الميكانيك**- التمرين 01 : (نظري : 05 نقاط)**

- 1- باستعمال العلاقة بين المعلم المطلق و المعلم النسبي ، برهن العلاقة بين السرعة المطلقة و السرعة النسبية، مع تحديد عبارة كل حد من هذه العلاقة
- 2- أكتب بدون برهان العلاقة بين التسارع المطلق و التسارع النسبي ، حدد عبارة كل حد في العلاقة
- 3- أعط عبارة العمل الميكانيكي المنجز من طرف قوة F ، ثم برهن علاقة نظرية الطاقة الحركية.

- التمرين 02 : (الحركات : 07.5 نقطة)

نقطة مادية تتحرك حسب المعادلات الزمنية :

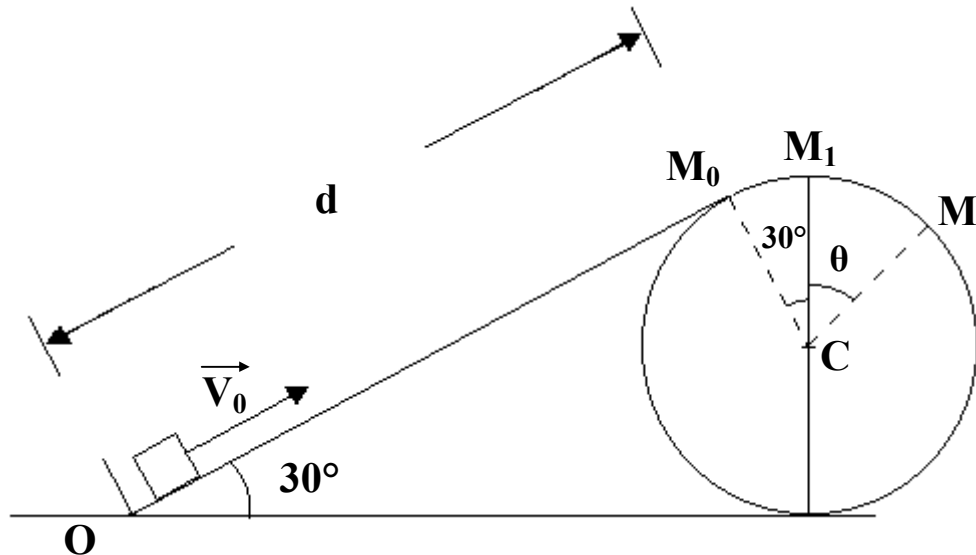
$$\rho = R(1 - \cos 2\omega t) \quad , \quad \theta = \omega t$$

- 1- عين معادلة المسار و أرسمه في المجال : $0 \leq \theta \leq 2\pi$
- 2- أحسب المركبات القطبية لشعاع السرعة ، ثم استنتج طويلته.
- 3- أحسب المركبات القطبية لشعاع التسارع ، و استخرج طويلته.
- 4- أحسب المركبات المماسية و النازمية لشعاع التسارع.
- 5- أحسب نصف قطر الإنحناء بدلالة الزمن.
- 6- مثل شعاعي السرعة و التسارع عند النقطتين $\theta_1 = \pi/2$ و $\theta_2 = 5\pi/4$.

- التمرين 03 : (التحريك : 07.5 نقطة)

يفذف جسم نحو الأعلى على مستوي أملس زاوية ميله $\alpha = 30^\circ$ ، بسرعة ابتدائية \vec{V}_0 .

- 1- أكتب العلاقة الأساسية للتحريك ، ثم استخرج عبارة التسارع.
- 2- أوجد قيمة السرعة عند النقطة M_0 : $(OM_0 = d)$
- 3- عند هذه النقطة ينزلق الجسم على سطح دائري أملس نصف قطره R و مركزه C
 - أ- أكتب العلاقة الأساسية للتحريك عند النقطة $M(\theta)$
 - ب- استخرج عبارة السرعة عند النقطة $M(\theta)$
 - ج- ما هي قيمة \vec{V}_0 التي تجعل الجسم يتوقف عند النقطة M_1 ($\theta = 30^\circ$)
 - د- في حالة V_0 أكبر من القيمة المحددة في (ج) أوجد الزاوية θ_f التي يفارق بها الجسم هذا السطح ، ناقش بدلالة السرعة الابتدائية أكبر زاوية θ_f ممكنة



حل إمتحان الميكانيك

- الثمين (04): (نظري : 05 نقاط)

(1) - العلاقة بين شعاعي الموضع :

$$\vec{OM} = \vec{OO'} + \vec{O'H}$$

$$\begin{cases} \vec{OM} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} \\ \vec{O'H} = x'\vec{i}' + y'\vec{j}' + z'\vec{k}' \end{cases}$$

السرعة المطلقة :

$$\vec{V}_a = \frac{dx}{dt}\vec{i} + \frac{dy}{dt}\vec{j} + \frac{dz}{dt}\vec{k}$$

السرعة النسبية :

$$\vec{V}_r = \frac{dx'}{dt}\vec{i}' + \frac{dy'}{dt}\vec{j}' + \frac{dz'}{dt}\vec{k}'$$

نجد أن :

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

حيث :

$$\vec{V}_e = \frac{d\vec{OO'}}{dt} + x' \frac{d\vec{i}'}{dt} + y' \frac{d\vec{j}'}{dt} + z' \frac{d\vec{k}'}{dt}$$

(2) لدينا :

$$\vec{\gamma}_a = \vec{\gamma}_r + \vec{\gamma}_e + \vec{\gamma}_c$$

حيث :

* $\vec{\gamma}_a = \frac{d^2x}{dt^2}\vec{i} + \frac{d^2y}{dt^2}\vec{j} + \frac{d^2z}{dt^2}\vec{k}$

* $\vec{\gamma}_r = \frac{d^2x'}{dt^2}\vec{i}' + \frac{d^2y'}{dt^2}\vec{j}' + \frac{d^2z'}{dt^2}\vec{k}'$

* $\vec{\gamma}_e = \frac{d^2\vec{OO'}}{dt^2} + x' \frac{d^2\vec{i}'}{dt^2} + y' \frac{d^2\vec{j}'}{dt^2} + z' \frac{d^2\vec{k}'}{dt^2}$

* $\vec{\gamma}_c = 2 \left[\frac{dx'}{dt} \frac{d\vec{i}'}{dt} + \frac{dy'}{dt} \frac{d\vec{j}'}{dt} + \frac{dz'}{dt} \frac{d\vec{k}'}{dt} \right]$

(0,25) $dW = \vec{F} \cdot d\vec{\ell}$: العمل الميكانيكي العنصري :

$W_{1 \rightarrow 2} = \int_1^2 \vec{F} \cdot d\vec{\ell}$: والتكامل :

نكتب : $\left\{ \begin{array}{l} \vec{F} = m\vec{a} = m \frac{d\vec{v}}{dt} \\ d\vec{\ell} = \vec{v} \cdot dt \end{array} \right.$ (0,25) ثم نعوض و

$dW = m \frac{d\vec{v}}{dt} \cdot \vec{v} \cdot dt = m \vec{v} \cdot d\vec{v}$

بالتكامل نجد : $W_{1 \rightarrow 2} = \int_1^2 m \vec{v} \cdot d\vec{v} = \frac{1}{2} m \vec{v}^2$ (0,25)

مع $E_c = \frac{1}{2} m \vec{v}^2$ و منته

$W_{1 \rightarrow 2} = E_{c2} - E_{c1}$ (0,25)

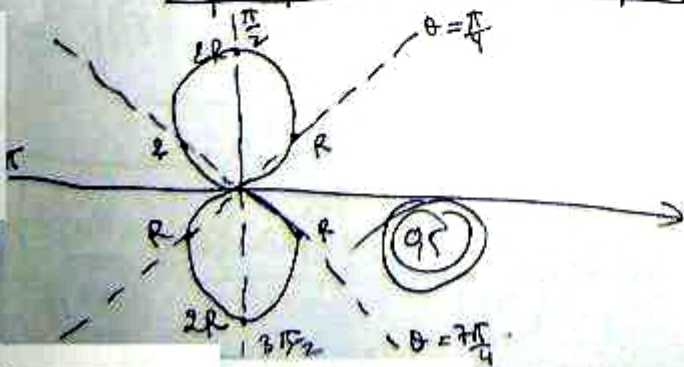
التمرين (02) : المركبات : (07,5 نقطة)

$s = R(1 - \cos 2\omega t)$, $\theta = \omega t$

(1) معادلة المسار : $s = R(1 - \cos 2\theta)$ (0,25)

نكتب الجدول :

θ	0	$\frac{\pi}{8}$	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{2}$	$\frac{3\pi}{4}$	π	$\frac{3\pi}{2}$	$\frac{7\pi}{4}$	2π
s	0	$0,25R$	R	R	$2R$	R	0	$2R$	R	0



(2) حساب مركبات السرعة : $\vec{V} = \dot{r} \vec{u}_r + r \dot{\theta} \vec{u}_\theta$ (02)

$\dot{r} = 2\omega R \sin 2\omega t$, $\dot{\theta} = \omega = \text{cte}$

$\vec{V} = \omega R [2 \sin 2\omega t \cdot \vec{u}_r + (1 - \cos 2\omega t) \vec{u}_\theta]$ (02)

$\|\vec{V}\| = \omega R \sqrt{5 - 3 \cos^2 2\omega t - 2 \cos 2\omega t}$ (02) و

(3) حساب مركبات التسارع :

$\vec{\gamma} = (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) \vec{u}_r + (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta}) \vec{u}_\theta$ (02)

$\ddot{r} = 4\omega^2 R \cos 2\omega t$, $\dot{r} = 2\omega R \sin 2\omega t$, $\dot{\theta} = \omega$, $\ddot{\theta} = 0$

$\vec{\gamma} = [4\omega^2 R \cos 2\omega t - \omega^2 R (1 - \cos 2\omega t)] \vec{u}_r$
 $+ [4\omega^2 R \sin 2\omega t] \vec{u}_\theta$

$\vec{\gamma} = [5\omega^2 R \cos 2\omega t - \omega^2 R] \vec{u}_r + [4\omega^2 R \sin 2\omega t] \vec{u}_\theta$

$\vec{\gamma} = \omega^2 R [(5 \cos 2\omega t - 1) \vec{u}_r + (4 \sin 2\omega t) \vec{u}_\theta]$ (02)

$\|\vec{\gamma}\| = \omega^2 R \sqrt{9 \cos^2 2\omega t - 10 \cos 2\omega t + 17}$ (02) و

(4) حساب المركبات المماسية والناظرية للتسارع :

$\|\vec{\gamma}_T\| = \frac{d\|\vec{V}\|}{dt}$, $\vec{\gamma} = \vec{\gamma}_T + \vec{\gamma}_N$ (02)

$\|\vec{\gamma}_N\| = \sqrt{\|\vec{\gamma}\|^2 - \|\vec{\gamma}_T\|^2}$ (02)

حساب $\|\vec{\gamma}_T\|$: $\|\vec{\gamma}_T\| = \frac{d\|\vec{V}\|}{dt}$

$$= \omega R \frac{6\omega \cos 2\omega t \cdot \sin 2\omega t + 2\omega \sin 2\omega t}{\sqrt{5 - 3\cos^2 2\omega t - 2\cos 2\omega t}}$$

$$\|\vec{\gamma}_T\| = \omega^2 R \frac{\sin 2\omega t (6\cos 2\omega t + 2)}{\sqrt{5 - 3\cos^2 2\omega t - 2\cos 2\omega t}} \quad (0,25)$$

حساب $\|\vec{\gamma}_N\|$: $\|\vec{\gamma}_N\| = \sqrt{\|\vec{\gamma}\|^2 - \|\vec{\gamma}_T\|^2}$

$$\|\vec{\gamma}_N\| = \omega^2 R \frac{-27\cos^4 2\omega t + 12\cos^3 2\omega t + 116\cos^2 2\omega t - 16\cos 2\omega t - 85}{5 - 3\cos^2 2\omega t - 2\cos 2\omega t} \quad (0,25)$$

$$r = \frac{\|\vec{V}\|^2}{\|\vec{\gamma}_N\|} \quad (0,25)$$

(5) حساب نصف قطر الانحناء :

$$r = \frac{\omega^2 R^2 (5 - 3\cos^2 2\omega t - 2\cos 2\omega t)}{\omega^2 R \sqrt{5 - 3\cos^2 2\omega t - 2\cos 2\omega t}} \quad (0,75)$$

$$r = R \frac{(5 - 3\cos^2 2\omega t - 2\cos 2\omega t)^{3/2}}{\sqrt{-27\cos^4 2\omega t + 12\cos^3 2\omega t + 116\cos^2 2\omega t - 16\cos 2\omega t - 85}}$$

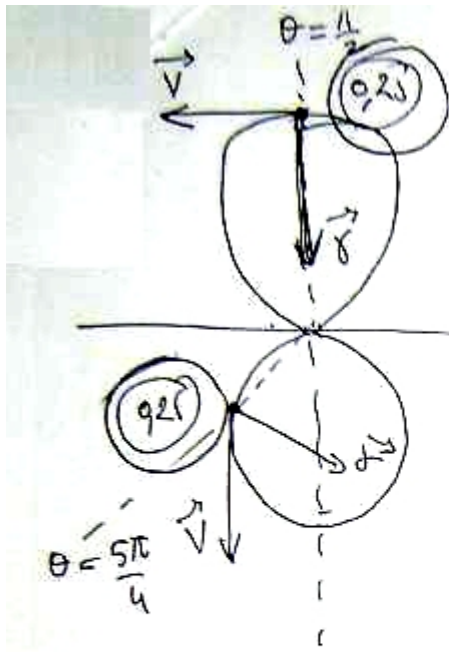
6. تمثيل سعاتي السرعة والمسارع :

$$\vec{V} = \omega R \left[2 \sin 2 \frac{\pi}{4} \vec{U}_\theta + (1 - \cos 2 \frac{\pi}{4}) \vec{U}_\theta \right]$$

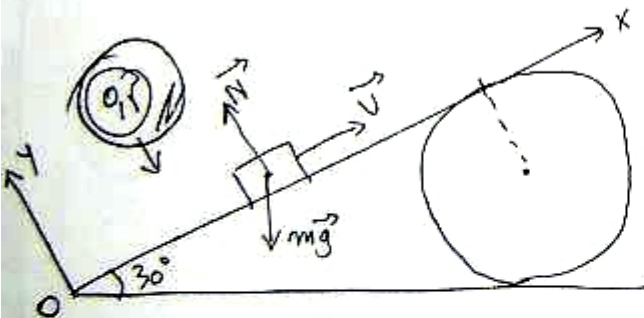
$$= 2 \omega R \vec{U}_\theta$$

(0,21) $\left\{ \begin{array}{l} \vec{V} = 2 \omega R \vec{U}_\theta \\ \vec{\delta} = -6 \omega^2 R \vec{U}_\theta \end{array} \right\} \theta = \frac{\pi}{2}$

(0,26) $\left\{ \begin{array}{l} \vec{V} = \omega R [2 \vec{U}_\theta + \vec{U}_\theta] \\ \vec{\delta} = \omega^2 R [-\vec{U}_\theta + 4 \vec{U}_\theta] \end{array} \right\} \theta = \frac{5\pi}{4}$



- التمرين (03) : (المركبة) : 07.15 نقطة



$$\sum \vec{F}_{ext} = m \vec{\delta} \quad (1)$$

$$\vec{N} + \vec{P} = m \vec{\delta}$$

بالاستطاب ..

$$-mg \sin 30 = m \delta \quad \text{Ox}$$

(02) $\delta = -g \sin 30 = -\frac{g}{2}$

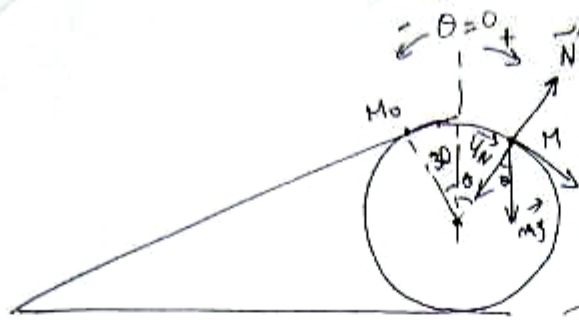
(2) - الحركة متغيره بانتظام لذلك

$$\leftarrow V_{N_0}^2 - V_0^2 = 2 \left(-\frac{g}{2}\right) (d)$$

$$V^2 - V_0^2 = 2 \delta \cdot (x - x_0)$$

$$V_{N_0} = \sqrt{V_0^2 - g \cdot d}$$

(02)



(3) - f

عند النقطة M .

$$\vec{N} + m\vec{g} = m\vec{\delta}$$

فتار الأحداث الثانية

بالإسقاط :-

$$\delta_T = \frac{dV}{dt}$$

(0,2) 1

$$mg \sin \theta = m \delta_T$$

: \vec{u}_T

$$\delta_N = \frac{V^2}{R}$$

(0,2) 2

$$mg \cos \theta - N = m \delta_N$$

: \vec{u}_N

$$mg \sin \theta = m \frac{dV}{dt}$$

من المعادلة (1) نجد

$$mg \sin \theta = m \frac{dV}{d\theta} \times \frac{d\theta}{dt}, \quad d\theta = \omega dt \leftarrow$$

$$= \frac{V}{R} dt$$

(0,2)

$$mg \sin \theta \cdot d\theta = m \frac{V}{R} dV$$

\leftarrow

$$V dV = R \cdot g \sin \theta d\theta$$

بالتكامل :

$$\frac{1}{2} (V^2 - V_{M_0}^2) = Rg [-\cos \theta]_{-30}^{\theta} = Rg [-\cos \theta + \cos 30]$$

$$V = \sqrt{V_{M_0}^2 - 2Rg(\cos \theta - \cos 30)} \quad (0,5) \leftarrow$$

ج - في هذه الحالة M_1 نوافه $\theta = 0^\circ$ حسب تعريف المرجع

$$\text{وتكون } V(M_1) = 0 \quad (0,5) \leftarrow$$

$$V_{M_0}^2 = 2Rg \left(1 - \frac{\sqrt{3}}{2}\right) \quad (0,5) \leftarrow V_{M_0}^2 - 2Rg(\cos 0 - \cos 30) = 0$$

و بعد بتعويض V_{H_0} ان

$$V_{01}^2 = g d + 2 R g \left(1 - \frac{\sqrt{3}}{2}\right)$$

$$\textcircled{0,5} \quad V_{01} = \sqrt{g \left[d + 2 R \left(1 - \frac{\sqrt{3}}{2}\right) \right]} \quad \leftarrow$$

د- عند ما تكون $\textcircled{0,25} \quad V_0 > V_{01}$ يتجاوز الجسم النقطة M_2

ويفارح السطح عند ما تصبح $\textcircled{0,25} \quad N = 0$

من المعادلة $\textcircled{2}$:

$$N = m g \cos \theta - m \left[\frac{V_{H_0}^2}{R} - 2 g (\cos \theta - \cos 30) \right]$$

$$N = m \left[g \cos \theta - \frac{V_{H_0}^2}{R} + 2 g \cos \theta - 2 g \cos 30 \right]$$

$$\textcircled{0,5} \quad N = m \left[3 g \cos \theta - g \sqrt{3} - \frac{V_0^2 - g d}{R} \right] = 0$$

$$\Rightarrow \cos \theta = \frac{\sqrt{3}}{3} + \frac{V_0^2 - g d}{3 g R}$$

$$\textcircled{0,5} \quad \cos \theta = \frac{1}{3 g R} \cdot V_0^2 + \left(\frac{\sqrt{3}}{3} - \frac{d}{3 R} \right) = \left(\frac{1}{3 g R} \right) V_0^2 - \left(\frac{d - \sqrt{3} R}{3 R} \right)$$

أكبر زاوية ممكنة توافق القيمة الصغرى لـ $\cos \theta$.

بشرط تقييد العلاقة: $\textcircled{0,5}$

$$V_0 > V_{01} = \sqrt{g \left[d + 2 R \left(1 - \frac{\sqrt{3}}{2}\right) \right]}$$

الإمتحان الأول في الميكانيك**- التمرين 01 : (05 نقاط)**

- 1- أكتب عبارة شعاع الموقع المطلق \overrightarrow{OM} بدلالة شعاع الموقع النسبي $\overrightarrow{O'M}$
- 2- أستنتج عبارة السرعة المطلقة \vec{V}_a بدلالة السرعة النسبية \vec{V}_r .
- بسطها في حالة الحركة الإنسحابية ، و في حالة الحركة الدورانية
- 3- أكتب عبارة التسارع المطلق $\vec{\gamma}_a$ بدلالة التسارع النسبي $\vec{\gamma}_r$ ، حدد عبارة كل من التسارع المكتسب و التسارع التكميلي (كوريوليس)
- 4- في حالة حركة إنسحابية منتظمة، ما هو صنف هذه المعالم و ماهي خاصيته الأساسية
- 5- في حالة جسم يتحرك على سطح الكرة الأرضية ، بسط عبارة تسارعي كوريوليس و التكميلي

- التمرين 02 : (07.5 نقاط)

حركة نقطة مادية في الإحداثيات القطبية تكتب :

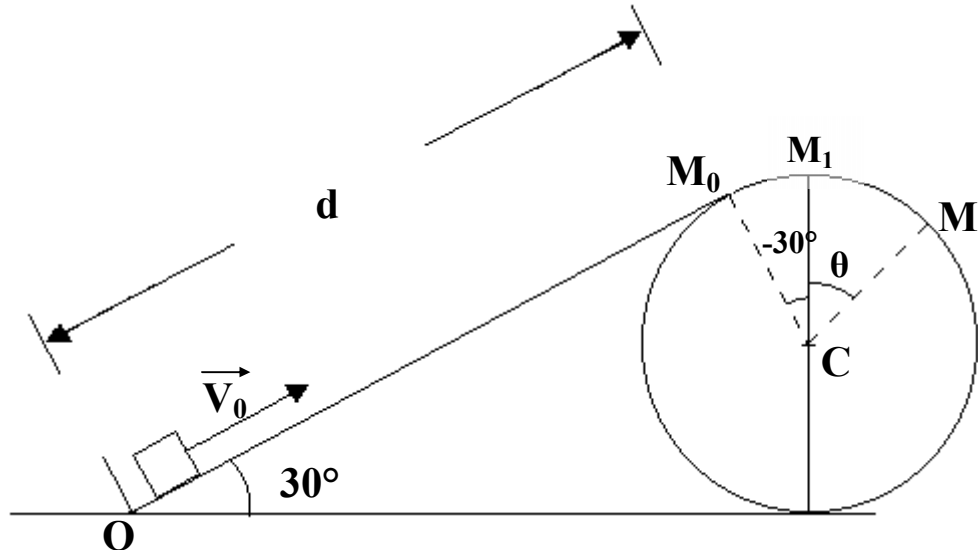
$$\rho = r|\sin(2\omega t)| , \theta = \omega t$$

- 1- شكل جدول تغير ρ و θ مع الزمن ، ثم أرسم مسار الحركة
- 2- أحسب المركبات القطبية للسرعة و التسارع ، استنتج المركبات الديكارتية الموافقة.
- 3- أحسب طويلتي السرعة و التسارع ، ثم المركبتين المماسية و النازمية للتسارع.
- 4- أحسب نصف قطر انحناء المسار
- 5- أحسب طول المسار بين اللحظة الابتدائية $t = 0$ و اللحظة $t = 3\pi/4\omega$

- التمرين 03 : (07.5 نقاط)

يقذف جسم نحو الأعلى على مستوي أملس زاوية ميله $\alpha = 30^\circ$ ، بسرعة ابتدائية \vec{V}_0 .

- 1- أكتب العلاقة الأساسية للتحريك ، ثم استخرج عبارة التسارع.
- 2- أوجد قيمة السرعة عند النقطة M_0 : $(OM_0 = d)$
- 3- عند هذه النقطة ينزلق الجسم على سطح دائري أملس نصف قطره R و مركزه C
أ- أكتب العلاقة الأساسية للتحريك عند النقطة $M(\theta)$ ثم استخرج عبارة السرعة
ب- ما هي قيمة \vec{V}_0 التي تجعل الجسم يتوقف عند النقطة M_1 ($\theta = 0^\circ$)
ج- في حالة \vec{V}_0 أكبر من هذه القيمة ، أوجد الزاوية θ_f التي يفارق بها الجسم هذا السطح



1

امتحان الميكانيك

0,5 $\vec{OH} = \vec{OO'} + \vec{O'H}$ - (1) التمارين 01

$\vec{V}_a = \frac{d\vec{OH}}{dt} = \frac{d\vec{OO'}}{dt} + \left[\frac{dx}{dt} \vec{i} + \dots + \frac{dz}{dt} \vec{k} \right] + \left[\frac{dx}{dt} \vec{i} + \dots + \frac{dz}{dt} \vec{k} \right]$ - (2)

$\vec{V}_a = \frac{d\vec{OO'}}{dt} + \vec{\omega} \wedge \vec{OH} + \vec{V}_r = \vec{V}_e + \vec{V}_r$ (0,5)

0,5 $\vec{V}_e = \vec{V}_r + \vec{V}_t$ - الإنحجاب: $\vec{\omega} = \vec{0}$

0,5 $\frac{d\vec{OO'}}{dt} = \vec{\omega} \wedge \vec{OO'}$ - الدوران: $\vec{OO'}$ يدور بسرعة $\vec{\omega}$

0,5 $\vec{V}_a = \vec{V}_r + \vec{\omega} \wedge \vec{OH} = \vec{V}_R + \vec{V}_r$

$\vec{\delta}_a = \vec{\delta}_r + \vec{\delta}_e + \vec{\delta}_c$ (0,5) - (3)

0,25 $\vec{\delta}_e = \frac{d^2\vec{OO'}}{dt^2} + \vec{\omega} \wedge (\vec{\omega} \wedge \vec{OH}) + \dot{\vec{\omega}} \wedge \vec{OH}$

0,25 $\vec{\delta}_c = 2 \vec{\omega} \wedge \vec{V}_r$

0,5 $\vec{\delta}_a = \vec{\delta}_r$ - (4) حالة الإنحجاب المنتظم: $\vec{\omega} = \vec{0}$, $\vec{V}_e = \vec{V}_t = \dot{\vec{r}}$

السارع هو نفسه في المعلمين. والصف هو معلم عطالي غاليلي.

0,5 (5) - الحركة دورانية منتظمة: $\vec{\omega} = \dot{\vec{r}}$, $\vec{OO'}$ يدور حول محور الأرض

0,25 $\frac{d\vec{OO'}}{dt} = \vec{\omega} \wedge (\vec{\omega} \wedge \vec{OO'})$, $\dot{\vec{\omega}} = \vec{0}$

0,5 $\vec{\delta}_e = \vec{\omega} \wedge (\vec{\omega} \wedge \vec{OH})$
 $\vec{\delta}_c = 2(\vec{\omega} \wedge \vec{V}_r)$

ومنه

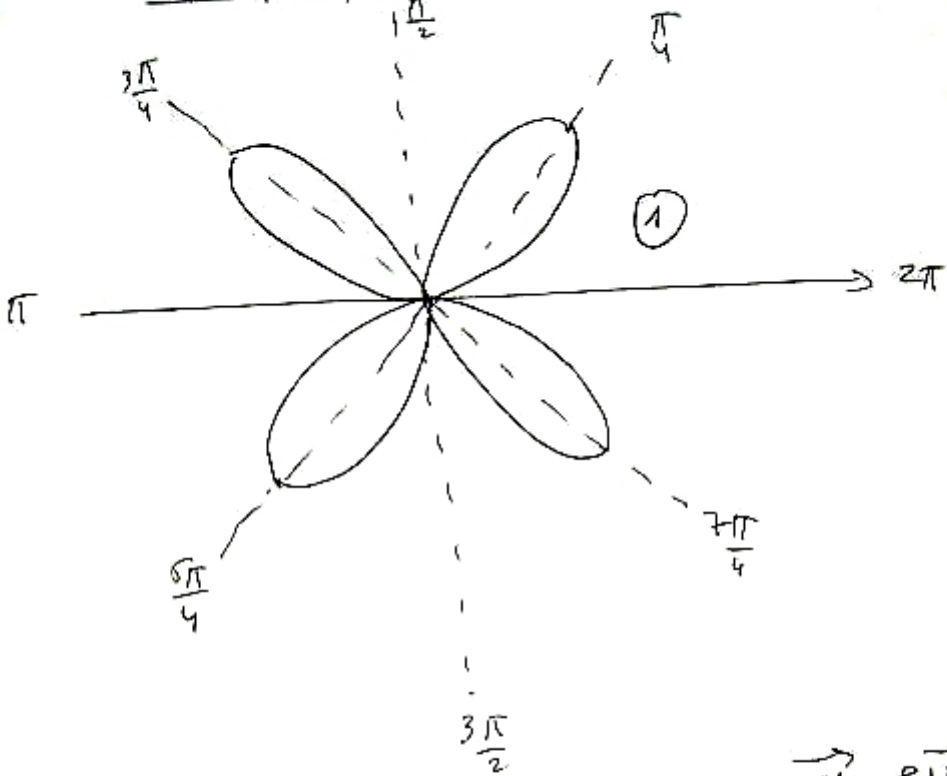
②

$r = r |\sin(2\theta)|$, $\theta = \omega t$

- التمرين ١٥ -

①

t	0	$\frac{\pi}{4\omega}$	$\frac{\pi}{2\omega}$	$\frac{3\pi}{4\omega}$	$\frac{\pi}{\omega}$	$\frac{5\pi}{4\omega}$	$\frac{3\pi}{2\omega}$	$\frac{7\pi}{4\omega}$	$\frac{2\pi}{\omega}$	
θ	0	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{2}$	$\frac{3\pi}{4}$	π	$\frac{5\pi}{4}$	$\frac{3\pi}{2}$	$\frac{7\pi}{4}$	2π	
r	0	r	0	r	0	r	0	r	0	



② $\vec{v} = \frac{d\vec{OM}}{dt} = \dot{r} \vec{u}_r + r \dot{\theta} \vec{u}_\theta$: $\vec{OM} = r \vec{u}_r$ - (2)

* نأخذ حالة $\frac{\pi}{2} > \theta > 0$ $\Rightarrow |\sin 2\theta| = \sin 2\theta$ $\Rightarrow \dot{r} = 2\omega r \cos 2\theta$

③ $\vec{v} = 2\omega r \cos 2\theta \vec{u}_r + r\omega \sin 2\theta \vec{u}_\theta$

④ $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) \vec{u}_r + (2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta}) \vec{u}_\theta$

$\ddot{r} = -4\omega^2 r \sin 2\theta$, $\dot{r} = 2\omega r \cos 2\theta$, $\ddot{\theta} = 0$, $\dot{\theta} = \omega$

⑤ $\vec{a} = [-4\omega^2 r \sin 2\theta - r\omega^2 \sin 2\theta] \vec{u}_r + [4\omega^2 r \cos 2\theta] \vec{u}_\theta$

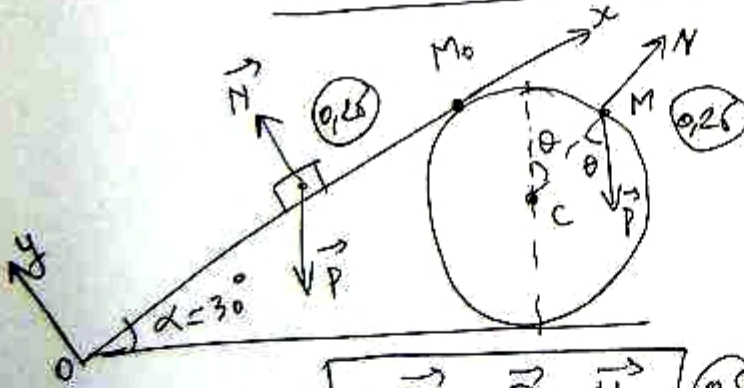
4

(4) حساب نصف قطر الإحداثي:

$$R = \frac{\|\vec{V}\|^2}{\|\vec{a}\|} = r \frac{(3\cos^2\theta + 1)^{3/2}}{\sqrt{3g\cos^2\theta - g\sin^2\theta\cos^2\theta + 2r}}$$

(5) حساب طول المسار: $S = \int_0^{\frac{3\pi}{4\omega}} \|\vec{V}\| dt$

$$S = \int_0^{\frac{3\pi}{4\omega}} r\omega \sqrt{3\cos^2\theta + 1} dt$$



- التمرين 03 :-

(1) - العلاقة الأساسية: $m\vec{\gamma} = \vec{P} + \vec{N}$

بالإسقاط على Ox : $m\gamma = -mg\sin\alpha$ \Rightarrow $\gamma = -g\sin\alpha$

" " Oy : $N - mg\cos\alpha = 0 \Rightarrow N = mg\cos\alpha$

(2) الحركة مستقيمة بانتظام لذلك نطبق القانون

$$V(M_0)^2 - V_0^2 = 2\gamma d$$

$$\Rightarrow V(M_0) = \sqrt{V_0^2 - 2gd\sin\alpha} \quad (1)$$

3- العلاقة الأساسية هي: $m\vec{r} = \vec{P} + \vec{N}$ (0,25) 5

نختار المعلم الذاتي (\vec{u}_T, \vec{u}_N) بالاسقاط نجد

$\delta_T = \frac{dV}{dt} = g \sin \theta$ (0,25) $m\delta_T = mg \sin \theta$ (0,25) \vec{u}_T

$N = m \left[g \cos \theta - \frac{V^2}{R} \right]$ (0,25) $m\delta_N = mg \cos \theta - N$ \vec{u}_N

$V \frac{dV}{dt} = Rg \sin \theta \frac{d\theta}{dt}$ $\Leftrightarrow V \frac{dV}{dt} = R \omega g \sin \theta$ (1) من

نضرب بالكامل: $\int_{V(M_0)}^{V} V dV = Rg \int_{-30}^{\theta} \sin \theta d\theta$ (0,25)

$V^2 = V(M_0)^2 + 2Rg [\cos 30 - \cos \theta] \Leftrightarrow \frac{1}{2} [V^2 - V(M_0)^2] = Rg [-\cos \theta]_{-30}^{\theta}$

(1) $V = \sqrt{V(M_0)^2 + 2Rg \left(\frac{\sqrt{3}}{2} - \cos \theta \right)}$

ب - عند الزاوية $\theta = 0$ نجد

(0,5) $V(0) = \sqrt{V_0^2 - gd + 2Rg \left(\frac{\sqrt{3}}{2} - 1 \right)}$ $\Leftrightarrow V(0) = \sqrt{V(M_0)^2 + 2Rg \left(\frac{\sqrt{3}}{2} - 1 \right)}$

ما داخل الجذر يجب أن يكون موجياً حتى يتصل الجسم إلى النقطة M_1 (0,25)

6

$$N = m \left[g \cos \theta - \frac{V^2}{R} \right] \quad \text{ج - من } \textcircled{2} \text{ نجد :}$$

$$N = m \left[g \cos \theta - \frac{1}{R} \left\{ V_0^2 + 2gR \left(\frac{\sqrt{3}}{2} - \cos \theta \right) \right\} \right]$$

$$\textcircled{0.5} \quad N = mg \left[3 \cos \theta - \sqrt{3} + 2 \frac{d}{R} \sin \alpha \right] - \frac{m}{R} V_0^2$$

يغادر الجسم سطح الكرة عندما $N = 0$ أي

$$g \left[3 \cos \theta_f - \sqrt{3} + 2 \frac{d}{R} \sin \alpha \right] - \frac{V_0^2}{R} = 0$$

$$\cos \theta_f = \frac{V_0^2}{3gR} + \frac{1}{\sqrt{3}} - \frac{2}{3} \frac{d}{R} \sin \alpha$$

$$\textcircled{0.5} \quad \cos \theta_f = \frac{1}{\sqrt{3}} + \frac{V_0^2}{3gR} - \frac{d}{3R}$$

$$\Leftrightarrow \alpha = 30^\circ$$

الامتحان الأول في الميكانيك**- التمرين 01 : (04 نقاط)**

- أ- يعطى المعلمان: المطلق $R(o, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ و النسبي $R'(o', \vec{i}', \vec{j}', \vec{k}')$
- أكتب العلاقة بين شعاعي الموقع المطلق \vec{OM} والنسبي $\vec{O'M}$ ، ثم استنتج قانون تركيب السرعة مع تحديد كل المقادير
- عندما تكون حركة $R'(o', \vec{i}', \vec{j}', \vec{k}')$ انسحابية بسط القانون السابق، كيف تصبح المقادير السابقة
- ب- عرف كل من: العمل الميكانيكي، الطاقة الحركية، ثم استنتج نظرية الطاقة الحركية.
- حدد الفرق الأساسي بين قوة محافظة و قوة غير محافظة
- متى نتكلم عن الطاقة الكامنة، حدد العلاقة التي توجد بينها وبين القوة.
- عرف الطاقة الميكانيكية الكلية، و متى نتكلم عن مبدأ إنحفاظها.

- التمرين 02 : (09 نقاط)

نقطة مادية تتحرك على مسار منحنى وفق المعادلتين الزميتين:

$$y(t) = 5t - 2 \quad \text{و} \quad x(t) = 100t^2 - 40t - 1$$

- 1- أستخرج معادلة المسار ثم أرسمه في معلم (Oxy) ، ما هي طبيعته، حدد نقطة بداية الحركة و اتجاهها على المسار.
- 2- أحسب شعاع السرعة و طويلته بدلالة الزمن.
- 3- أحسب شعاع التسارع و طويلته.
- 4- أحسب المركبة المماسية للتسارع، ثم استنتج المركبة النازمية له.
- 5- عند اللحظة $t = \frac{1}{5}$ ، استنتج نصف قطر الانحناء، في أي جهة من المسار يقع مركز الانحناء.

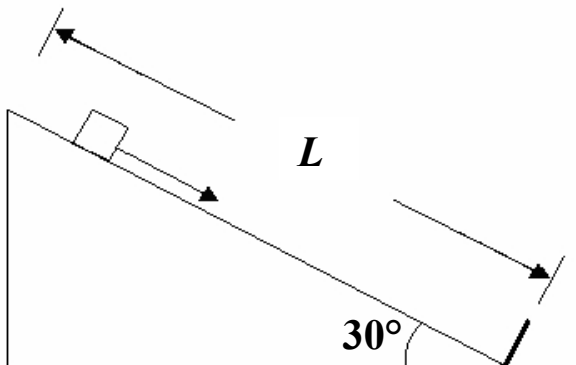
- التمرين 03 : (09 نقاط)

جسم صلب يمكن اعتباره نقطة مادية كتلته m ، ينزلق نحو الأسفل على مستوي مائل زاوية ميله α باحتكاك معاملته f .

- 1- مثل مجموع القوى المؤثرة في الجسم، ثم حدد قيمة الزاوية الصغرى α_{\min} التي تبدأ معها الحركة.
- 2- نأخذ زاوية ميل: $\alpha = 30^\circ$ ، أكتب القانون الأساسي للتحريك ثم استخرج عبارة التسارع.
- 3- ينطلق الجسم من السكون و يقطع مسافة قدرها L ، أوجد قيمة السرعة عندها.
- 4- عند هذه المسافة يصطدم الجسم بحاجز ثابت فيرتد في الاتجاه المعاكس، محافظا على نفس السرعة، أوجد المسافة التي سوف يقطعها حتى يتوقف.

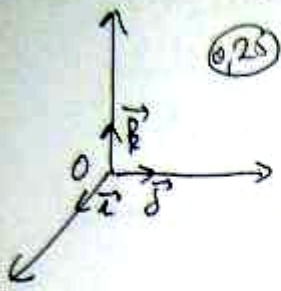
ت.ع.: $L = 10m$ ، $f = 0.2$ ،

$m = 10Kg$ و $g = 10m / S^2$

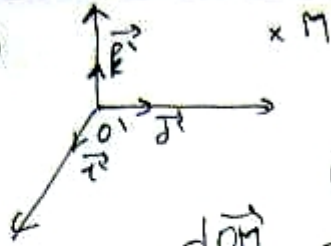


①

حل امتحان الميكانيك



②.25



- التمرين 01 :-

$$\textcircled{0.25} \quad \vec{OM} = \vec{OO'} + \vec{O'M} \quad - \quad P$$

$$\frac{d\vec{OM}}{dt} = \frac{d\vec{OO'}}{dt} + \frac{d\vec{O'M}}{dt} \quad \text{بالاشتقاق نجد:}$$

$$\textcircled{0.5} \quad \vec{V}_a = \underbrace{\frac{d\vec{OO'}}{dt} + x \frac{d\vec{i}}{dt} + y \frac{d\vec{j}}{dt} + z \frac{d\vec{k}}{dt}}_{\vec{V}_e} + \underbrace{\frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} + \frac{dz}{dt} \vec{k}}_{\vec{V}_r}$$

$$\textcircled{0.25} \quad \vec{V}_a = \vec{V}_r + \vec{V}_e$$

السرعة المطلقة \vec{V}_a ، السرعة النسبية \vec{V}_r ، السرعة المكنسية \vec{V}_e " النسبية

- في حالة حركة إسقاطية للعالم النسبي يكون لدينا

$$\textcircled{0.25} \quad \boxed{\vec{V}_a = \vec{V}_r + \vec{V}_e} \quad \text{و القانون يصبح:} \quad \boxed{\frac{d\vec{i}}{dt} = \frac{d\vec{j}}{dt} = \frac{d\vec{k}}{dt} = \vec{0}} \quad \textcircled{0.25}$$

حيث $\vec{V}_r = \frac{d\vec{OO'}}{dt}$ السرعة الإسقاطية $\textcircled{0.25}$

ب- العمل الميكانيكي: $dW = \vec{F} \cdot d\vec{l}$ $\textcircled{0.25}$ القوة: \vec{F} ، الانتقال: $d\vec{l}$

$$\textcircled{0.25} \quad W_{A \rightarrow B} = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{l} \quad \text{خلال المسلك AB}$$

$$\text{الطاقة الحركية:} \quad E_c = \frac{1}{2} m V^2 = \frac{1}{2} \frac{P^2}{m} \quad \textcircled{0.25}$$

$$\vec{F} \cdot d\vec{l} = \frac{d\vec{P}}{dt} \cdot \vec{v} \cdot dt = \vec{v} \cdot d\vec{P}$$

نظرية الطاقة الحركية:

$$\textcircled{0.25} \quad = \frac{\vec{P}}{m} \cdot d\vec{P} = d \frac{P^2}{2m} = dE_c$$

$$W_{A \rightarrow B} = E_{cB} - E_{cA} \quad \text{خلال المسلك AB}$$

2- القوة الحافظة: يكون عملها بين A و B مستقلاً عن

المسلك أو عملها عبر مسلك مغلق يكون معدوماً (0,25)

القوة غير الحافظة: يكون عملها بين A و B متعلقاً بالمسلك

أو عملها عبر مسلك مغلق غير معدوم (0,25)

الطاقة الكامنة: يمكن أن نتكلم عن الطاقة الكامنة عندما

تكون القوة محافظة وتكون العلاقة بينهما هي:

$$\vec{F} = -\text{grad } E_p \quad \Leftrightarrow \quad dE_p = -\vec{F} \cdot d\vec{l} \quad (0,25)$$

الطاقة الميكانيكية الكلية: $E_M = E_c + E_p$

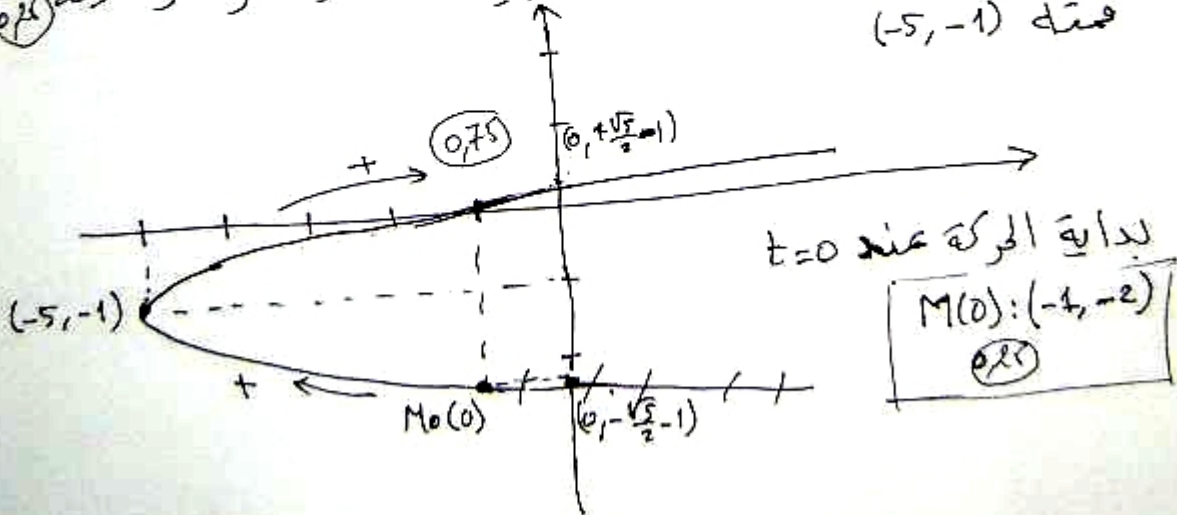
يكون صيداً لحفظ الطاقة الميكانيكية محققاً عندما تكون القوى المؤثرة محافظة (0,25)

- التمرين 02 :-

1- معادلة المسار: بإختزال الزمن بين المعادلتين نجد

$$(x+5) = 4(y+1)^2 \quad \Leftrightarrow \quad x = 4y^2 + 8y - 4 \quad (0,5)$$

وهو قطع مكافئ محوره موازي لـ OX وتقع رأسه في $(-5, -1)$ قيمته (0,25)



2- حساب شعاع السرعة: نجد بالإشتقاق

$$\boxed{\|\vec{v}\| = \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = 5\sqrt{64(5t-1)^2 + 1}} \quad \text{①} \quad \leftarrow \vec{v} = \begin{cases} v_x = \frac{dx}{dt} = 200t - 40 \\ v_y = \frac{dy}{dt} = 5 \end{cases} \quad \text{①}$$

3- حساب شعاع السّارع: نجد بالإشتقاق:

$$\boxed{\|\vec{a}\| = 200} \quad \text{②} \quad \leftarrow \vec{a} = \begin{cases} \frac{dv_x}{dt} = 200 \\ \frac{dv_y}{dt} = 0 \end{cases} \quad \text{②}$$

4- حساب المركبة المماسية للسّارع:

$$\boxed{\gamma_T = \frac{1600(5t-1)}{\sqrt{64(5t-1)^2 + 1}}} \quad \text{③} \quad \leftarrow \gamma_T = \frac{d\|\vec{v}\|}{dt} \quad \text{③}$$

والمركبة النّاطمية: $\gamma_N = \sqrt{\|\vec{v}\|^2 - \|\vec{a}_T\|^2}$ ④

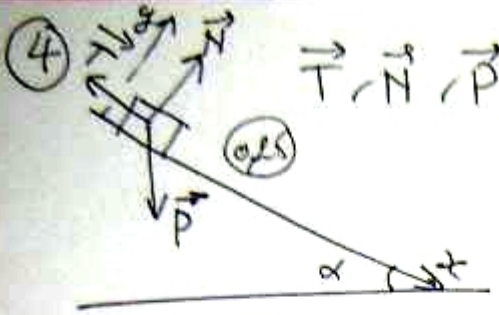
$$\boxed{\gamma_N = \frac{200}{\sqrt{64(5t-1)^2 + 1}}} \quad \text{④}$$

5- حساب نصف قطر الانحناء: $R = \frac{\|\vec{v}\|^2}{\gamma_N} = \frac{\|\vec{v}\|^3}{R}$

نجد أن $R = \frac{1}{8} [64(5t-1)^2 + 1]^{3/2}$ وفي حالة $t = \frac{1}{5}$ نجد:

$$\boxed{R = \frac{1}{8}} \quad \text{⑤}$$

ومركز الانحناء يقع دائماً داخل التقعر بين قوسيّ القطع ⑤



التحريك 03 :- 1- القوى المؤثرة هي

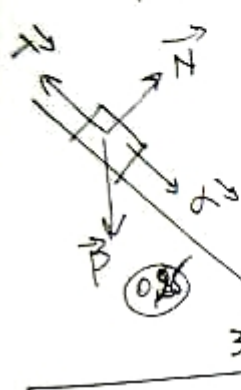
عند السكون : $\vec{P} + \vec{N} + \vec{T} = \vec{0}$ (0,5)

عند الحركة : $\vec{P} + \vec{N} + \vec{T} \gg \vec{0}$
من أجل α_{sm} حصل بالإسقاط

0x : $mg \sin \alpha_m - T = 0$ (1) (0,25)

مع 0y : $N - mg \cos \alpha_m = 0$ (2) (0,25)

ف نجد : $f N = T$ (0,25)



$f = \frac{T}{N} = \tan \alpha_m \Rightarrow \alpha_m = 11,31^\circ$ (0,25)

2- القانون الأساسي للحريك $\alpha = 30^\circ$:-

بالإسقاط : $\vec{P} + \vec{N} + \vec{T} = m \vec{\gamma} = \frac{d\vec{P}}{dt}$ (0,5)

0x : $mg \sin \alpha - T = m \gamma$ (1) (0,25)

مع 0y : $N - mg \cos \alpha = 0$ (2) (0,25)

بالتعويض : $T = f \cdot N$

1 $\gamma = g [\sin \alpha - f \cos \alpha]$

$T = f mg \cos \alpha$, $N = mg \cos \alpha$

0,25 $\gamma = 3,27 \text{ m/s}^2$

3- التسارع ثابت و الحركة مسارعة بانتظام، نستعمل القانون :

0,5 $V_f^2 - V_0^2 = 2 \gamma L$ مع $V_0 = 0$ (0,25)

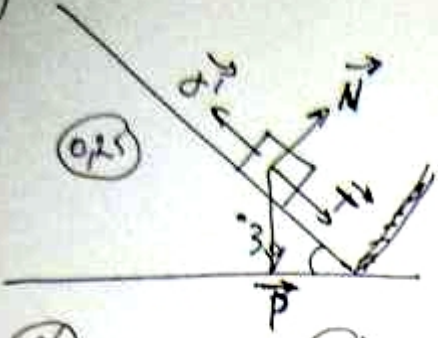
0,5 $V_f = 8,085 \text{ m/s}$ | $V_f = \sqrt{2 L g [\sin \alpha - f \cos \alpha]}$ | $V_f = \sqrt{2 \gamma L}$ (0,5)

4- عند نهاية الإصطدام يتحرك الجسم نحو الأعلى و قوة

الإحتكاك تغير اتجاهها ، نعيد تطبيق القانون

نيوتن عند الصعود : (0,25)

5



$\vec{P} + \vec{N} + \vec{T} = m\vec{\sigma}$ (0,25)

بالإسقاط على المحورين:

$-T' - mg \sin \alpha = m\sigma$ (1) : OX (0,25)

$N - mg \cos \alpha = 0$ (2) : OY (0,25)

$\sigma' = -6,732 \text{ m/s}^2$ (0,25)

$\sigma' = -g [\sin \alpha + f \cos \alpha]$ (0,25)

الحركة متباطئة بإنتظام، نطبق نفس القانون:

$V_f' = 0$ مع $V_f'^2 - V_f^2 = 2\sigma' L'$

$L' = \frac{V_f^2}{2g [\sin \alpha + f \cos \alpha]}$ (0,25) $\Leftrightarrow L' = -\frac{V_f^2}{2\sigma}$

$L' = 4,85 \text{ m}$ (0,25) $\Leftrightarrow L' = \frac{\tan \alpha - f}{\tan \alpha + f} L$

الامتحان الأول في الميكانيك- التمرين 01: (04 نقاط)

- 1- أعط تعريفا دقيقا للحركة ذات التسارع المركزي، وأذكر خواصها، و أذكر مثالين لها
- 2- أعط عبارة العمل الميكانيكي المنجز من طرف قوة \vec{F} ، ثم برهن علاقة نظرية الطاقة الحركية.
- 3- عرف القوة المحافضة، و اذكر خواصها ثم بين كيف نفرق بينها وبين قوة غير محافظة
- 4- متى نتكلم على مبدأ إنحفاظ الطاقة الميكانيكية

- التمرين 02: (09 نقاط)

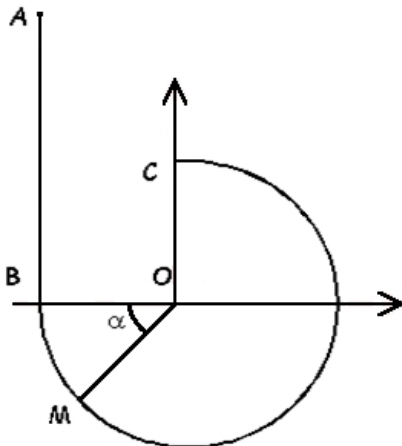
المعادلة الزمنية لحركة نقطة مادية في الإحداثيات الديكارتية تكتب :

$$\begin{cases} x(t) = \cos(t)e^t \\ y(t) = \sin(t)e^t \\ z(t) = e^t \end{cases}$$

- 1- هل المسار مغلق أم مفتوح
- 2- أحسب شعاع السرعة و طويلته، استنتج مركبات شعاع الواحدة المماسي \vec{U}_T
- 3- أحسب شعاع التسارع و طويلته
- 4- أحسب التسارع المماسي و التسارع الأناظمي، ثم أستخرج نصف قطر الانحناء
- 5- أحسب طول المسار المقطوع خلال الفاصل الزمني $(0, T)$.

- التمرين 03: (09 نقاط)

- جسم متحرك كتلته m يسقط بدون احتكاك عبر سكة $(ABMC)$:
- 1- الفرع (AB) : حدد القوى المؤثرة ثم استنتج سرعته عند النقطة (B)
 - 2- الفرع (BMC) : حدد عند النقطة (M) مجموع القوى المؤثرة في



- الجسم، ثم أكتب قانون نيوتن وأسقطه على الاتجاهين \vec{U}_N و \vec{U}_T
- 3- كامل معادلة السرعة باستعمال العلاقة بين V و الزاوية α ، ثم استنتج عبارة السرعة و رد الفعل الأناظمي بدلالة الزاوية α
 - 4- أحسب السرعة عند النقطة C
 - 5- يغادر الجسم السكة عند النقطة C ، حدد طبيعة المسار و استخرج معادلته بدلالة إحداثيات النقطة C

ت.ع: $g=10 \text{ ms}^{-2}$ ، $OB=r=50 \text{ cm}$. ، $AB=1 \text{ m}$

①

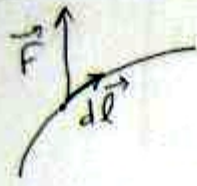
حل امتحان الميكانيك

- التمرين 01 :-

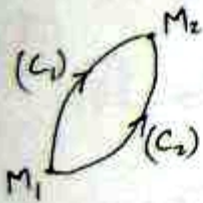
(1) - من حركة يكون اتجاه التسارع دائما نحو نقطة ثابتة C هي مركز التسارع

* خواص الحركة : - في حالة $O=C$ لدينا $\vec{OM} \wedge \vec{v} = \vec{0}$ (025)
 - الحركة مستوية ، - العزم الميكانيكي ثابت (05)
 - سرعة المسح $v_s = \frac{ds}{dt}$ ثابتة

* أمثلة :- (025) - قوة الجاذبية ، - قوة التأثير الكهربائي

(2) * العمل العنصري $dW = \vec{F} \cdot d\vec{\ell}$ (025)العمل الحاصل من $M_1 \rightarrow M_2$ $W_{M_1 \rightarrow M_2} = \int_{M_1}^{M_2} \vec{F} \cdot d\vec{\ell}$ (025)* نظرية الطاقة الحركية : لدينا $\vec{F} = m\vec{a} = m \frac{d\vec{v}}{dt}$ ، $d\vec{\ell} = \vec{v} \cdot dt$ نغومن

$$dW = m \frac{d\vec{v}}{dt} \cdot \vec{v} \cdot dt = m \vec{v} \cdot d\vec{v} = d\left(\frac{m\vec{v}^2}{2}\right) = dE_c \quad (025)$$

بين $M_1 \rightarrow M_2$ $W_{M_1 \rightarrow M_2} = E_c(M_2) - E_c(M_1)$ (025)(3) - القوة المحافظة تكون محلها بين M_1 و M_2 مستقلا عن المسلك

$$\left\{ \begin{array}{l} W(C_1) = W(C_2) \\ M_1 \rightarrow M_2 \quad M_1 \rightarrow M_2 \end{array} \right\} \quad (025)$$

- خواصها :

* عبر مسلك مغلق يكون $\oint W = 0$ (025)* تملك دالة أصلية E_p حيث $\vec{F} = -\text{grad} E_p$ (025)- القوة المحافظة تحقق العلاقات $\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial F_y}{\partial z} = \frac{\partial F_z}{\partial y} , \frac{\partial F_x}{\partial z} = \frac{\partial F_z}{\partial x} , \frac{\partial F_x}{\partial y} = \frac{\partial F_y}{\partial x} \end{array} \right\}$ (025)

(4) - عندما تكون القوة محافظة فإن الطاقة الميكانيكية الكلية تبقى محفوظة

$$\left\{ E_{tot} = E_c + E_p = ct \right\} \quad (1)$$

(2)

$$\left\{ \begin{array}{l} \textcircled{0,5} \\ \lim_{t \rightarrow \infty} z(t) = \infty \end{array} \right\}$$

- التمرين 02 :-
 (1) مسار الحركة مفتوح لأن
 (2) حساب شعاع السرعة :-

$$\left\{ \begin{array}{l} \textcircled{1} \\ \|\vec{V}\| = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2} \\ \|\vec{V}\| = e^t \sqrt{3 - 2 \sin t \cos t} \end{array} \right\} \text{ و الطويلة}$$

$$\vec{V}(t) = \left\{ \begin{array}{l} v_x = (\cos t - \sin t) e^t \\ v_y = -(\cos t - \sin t) e^t \\ v_z = e^t \end{array} \right\} \textcircled{1}$$

$$\vec{u}_T = \frac{\vec{V}}{\|\vec{V}\|} = \left\{ \begin{array}{l} u_x = \frac{\cos t - \sin t}{\sqrt{3 - 2 \sin t \cos t}} \\ u_y = -\frac{\cos t - \sin t}{\sqrt{3 - 2 \sin t \cos t}} \\ u_z = \frac{1}{\sqrt{3 - 2 \sin t \cos t}} \end{array} \right\} \textcircled{1}$$

و شعاع الوحدة المعاسي:

(3) حساب شعاع التسارع :-

$$\left\{ \begin{array}{l} \textcircled{1} \\ \|\vec{\gamma}\| = \sqrt{\gamma_x^2 + \gamma_y^2 + \gamma_z^2} \\ \|\vec{\gamma}\| = e^t \sqrt{8 \sin^2 t + 1} \end{array} \right\} \text{ و الطويلة}$$

$$\vec{\gamma}(t) = \left\{ \begin{array}{l} \gamma_x = \frac{dv_x}{dt} = -2 \sin t e^t \\ \gamma_y = \frac{dv_y}{dt} = 2 \sin t e^t \\ \gamma_z = \frac{dv_z}{dt} = e^t \end{array} \right\} \textcircled{1}$$

- التسارع المعاسي :-

$$\left\{ \gamma_T = \frac{d\|\vec{V}\|}{dt} = 2 e^t \frac{\sin^2 t - \sin t \cos t + 1}{\sqrt{3 - 2 \sin t \cos t}} \right\} \textcircled{1}$$

- التسارع الناطقي :-

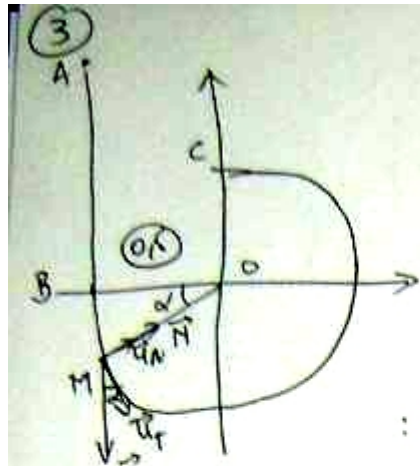
$$\left\{ \begin{array}{l} \|\vec{\gamma}\|^2 = \|\vec{\gamma}_T\|^2 + \|\vec{\gamma}_N\|^2 \Rightarrow \|\vec{\gamma}_N\|^2 = \|\vec{\gamma}\|^2 - \|\vec{\gamma}_T\|^2 \\ \|\vec{\gamma}_N\| = e^t \sqrt{12 \sin^2 t + 6 \sin t \cos t - 8 \sin^3 t \cos t - 1} \end{array} \right\} \textcircled{1}$$

فد آن

$$\left\{ \rho = \frac{\|\vec{V}\|^2}{\|\vec{\gamma}_N\|} \Rightarrow \rho = e^t \frac{(3 - 2 \sin t \cos t)^{3/2}}{\sqrt{12 \sin^2 t + 6 \sin t \cos t - 8 \sin^3 t \cos t - 1}} \right\} \text{ نصف قطر الانحناء -}$$

$$s = \int_0^T \|\vec{V}\| dt = \int_0^T e^t \sqrt{3 - 2 \sin t \cos t} dt$$

5- حساب طول المسار :-
 لدينا $ds = \|\vec{V}\| dt$



- التمرين 03 :-

(1) الفرع AB: القوة الوحيدة هي الثقل \vec{P}
 وقانون نيوتن يكتب: $\vec{P} = m\vec{g} = m\vec{\alpha}$

بالإسقاط نجد: $\vec{\alpha} = \begin{cases} \alpha_x = 0 \\ \alpha_y = -g \end{cases}$

الحركة متسارعة بانتظام لذلك نطبق القانون:

$V_f^2 - V_0^2 = 2\alpha_y(y_f - y_0)$ مع $V_0 = 0, y_0 = AB, y_f = 0$ ومنه نجد

(0,5) $V_f = \sqrt{2gAB} = \sqrt{20} \text{ m/s}$

(2) الفرع BMC: القوى المؤثرة هي الثقل \vec{P} ورد الفعل الناطقي \vec{N}

قانون نيوتن يكتب $\vec{P} + \vec{N} = m\vec{\alpha}$

بالإسقاط: على \vec{u}_T : $mg \cos \alpha = m\alpha_T = m \frac{dV}{dt}$ (0,5)

على \vec{u}_N : $N - mg \sin \alpha = m\alpha_N$ (0,5)

(3) من المعادلة (1) نجد $m \frac{dV}{dt} = mg \cos \alpha$ نقسم على m ونضرب

بالمقدار $R \frac{d\alpha}{dt} = R\omega = V$ (0,5) فنجد: $V dV = Rg \cos \alpha d\alpha$ (0,25)

تكامل بين B ($\alpha=0$) و M (α) فنجد:

(0,25) $\int_0^M \frac{1}{2} [V_M^2 - V_B^2] = Rg [\sin \alpha - \sin 0] = Rg \sin \alpha \iff \int_B^M V dV = \int_0^\alpha Rg \cos \alpha d\alpha$

ونجد في الأخير: $V_M = \sqrt{2g(AB + R \sin \alpha)}$ (0,5)

- من المعادلة (2) نجد: $N = m\alpha_N + mg \sin \alpha = m \frac{V_M^2}{R} + mg \sin \alpha$

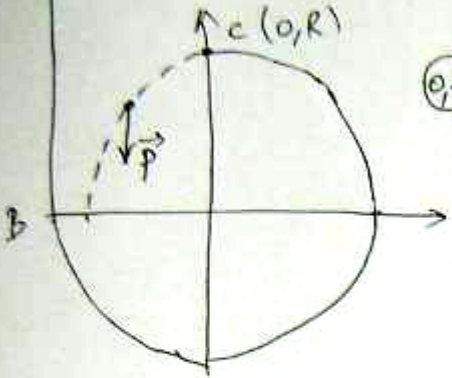
(0,75) $N = mg \left[2 \frac{AB}{R} + 3 \sin \alpha \right]$

(4)

- حساب السرعة عند C :-

$$\left\{ \sin \alpha_c = -1 \text{ و } \alpha_c = 3 \frac{\pi}{2} \right\} \text{ عند النقطة (C)}$$

$$\left\{ V(c) = \sqrt{2g(AB-R)} \stackrel{(1)}{=} \sqrt{2gR} = \sqrt{10} \text{ m/s} \right\} \text{ ومنه}$$



(5) - المسار المر بعد النقطة (C) هو قطع مكافئ مقلوب ذروته عند (C)

$$\vec{v} \left\{ \begin{array}{l} v_x = v_c = -\sqrt{2gR} \\ v_y = -gt \end{array} \right\} \text{ السرعة و } \vec{a} \left\{ \begin{array}{l} 0 \\ -g \end{array} \right\} \text{ التسارع}$$

ومعادلة المسار بعد حذف t

$$\left. \begin{array}{l} x = -\sqrt{2gR} \cdot t \\ y = -\frac{1}{2}gt^2 + R \end{array} \right\} \text{ وتكون الفاصلة}$$

$$\boxed{y = -\frac{x^2}{4R} + R}$$

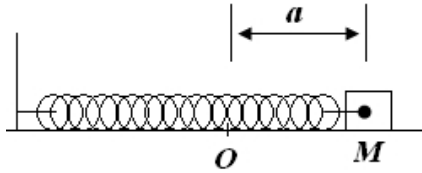
الامتحان الأول في الميكانيك

- التمرين 01 : (05 نقاط)

- 1 - عرف كل من: العمل الميكانيكي، الطاقة الحركية، ثم أستنتج نظرية الطاقة الحركية.
- حدد الفرق الأساسي بين قوة محافظة و قوة غير محافظة، متى نتكلم عن الطاقة الكامنة
- حدد العلاقة التي تربط الطاقة الكامنة بالقوة، ما شكل هذه العلاقة في حالة بعد واحد.
- عرف الطاقة الميكانيكية الكلية، و متى نتكلم عن مبدأ انحفاظها.

2 - في حالة نابض مرن، قوة الإرجاع تكتب من الشكل: $F(x) = -Kx - K'x^3$

- حيث K و K' هما ثابتا المرونة و x تمثل استطالة النابض، أوجد الطاقة الكامنة التي نشق منها هذه القوة، ثم حدد وحدة كل من K و K'
- 3 - فوق سطح مستوي أفقي، نثبت بطرف النابض كتلة m و نسحبها لمسافة a من وضعية التوازن ثم نتركها بدون سرعة ابتدائية:



- أوجد السرعة عند $x_1 = a/2$ و $x_2 = 0$
- أوجد النقطة التي تغير فيها الكتلة اتجاه حركتها، ماذا تستنتج؟

- التمرين 02 : (08 نقاط)

نقطة مادية M كتلتها m تتحرك تحت تأثير قوة ميكانيكية من الشكل :

$$\vec{F} = a \cdot \cos \omega t \cdot \vec{i} + b \cdot \sin \omega t \cdot \vec{j}$$

حيث a, b, ω ثوابت موجبة

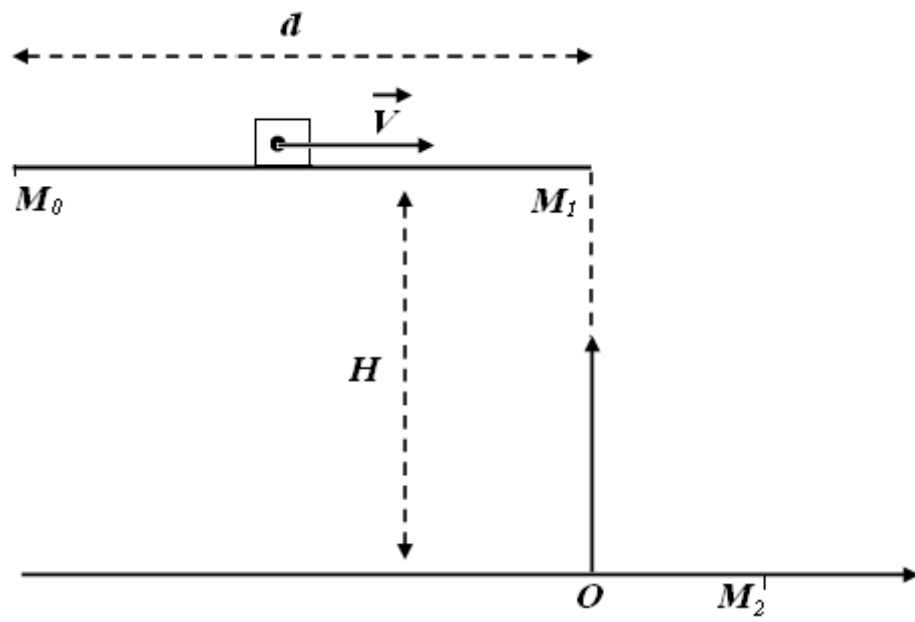
في اللحظة الابتدائية $t = 0$ ، $\vec{OM}(0) = -\frac{a}{m\omega^2} \vec{i}$ و $\vec{V}(0) = -\frac{b}{m\omega} \vec{j}$

- 1- أكتب القانون الأساسي للتحريك لهذه النقطة، ثم أستنتج عبارة شعاع التسارع
- 2- أستخرج عبارة شعاع السرعة ، ثم حدد المواقع التي يكون فيها التسارع و السرعة متعامدان
- 3- أحسب عبارتي التسارع المماسي و التسارع النظمي
- 4- أستخرج معادلة المسار، ما هي طبيعته، أرسمه و حدد نقطة بداية الحركة واتجاهها
- 5- هل الحركة ذات تسارع مركزي؟ بين ذلك.

- التمرين 03 : (07 نقاط) أنظر الشكل في ظهر الصفحة

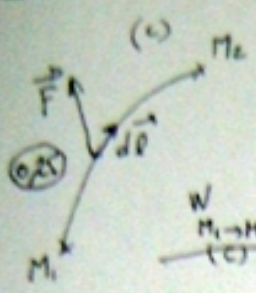
جسم صلب كتلته m ، ينزلق لمسافة d بين نقطتين M_0 و M_1 ، على مستوي أفقي معامل احتكاكه f بسرعة ابتدائية $\vec{V}(0) = V_0 \cdot \vec{i}$

- 1- مثل مجموع القوى المؤثرة، و اكتب القانون الأساسي للتحريك، ثم استخرج سرعة الجسم عند M_1 .
- 2- عند هذه النقطة، يسقط الجسم من ارتفاع H إلى الأرض، أكتب القانون الأساسي للتحريك ثم استنتج إحداثيات نقطة السقوط M_2 و سرعة الجسم عندها.
- 3- عند التصادم مع الأرض تنقلب سرعة الجسم وفق المعادلة: $V'_x = V_x$ ، $V'_y = -V_y$ ، أوجد أعلى ارتفاع يمكن أن يصل إليه الجسم بعد الارتداد.
- 4- صف بشكل كيفي ماذا يحدث للجسم بعد ذلك و ما هو شكل المسار الكلي للحركة.



1

حل امتحان الميكانيك



- التمرين 01 :-

1- * عمل القوة الميكانيكية : $dW = \vec{F} \cdot d\vec{l}$ ، $W_{M_1 \rightarrow M_2} = \int_{M_1(t)}^{M_2(t)} \vec{F} \cdot d\vec{l}$ (0,25)

- الطاقة الحركية : $E_c = \frac{1}{2} m v^2$ (0,25)

- نظرية الطاقة الحركية : $dW = d(E_c)$ ، $W_{M_1 \rightarrow M_2} = \Delta E_c$ (0,25)

* القوة الحافظة : العمل $W_{M_1 \rightarrow M_2}$ لا يتغير بالمسلك (c) (0,25)

القوة غير الحافظة : العمل $W_{M_1 \rightarrow M_2}$ يتغير بالمسلك (c) (0,25)

نتكلم عن الطاقة الكامنة في حالة القوة الحافظة (0,25)

* العلاقة بين القوة والطاقة الكامنة : $\vec{F} = -\text{grad} E_p$ ، $\vec{F} \cdot d\vec{l} = -dE_p$

$F(x) = -\frac{dE_p}{dx}$: في حالة بعد واحد (x) ، $\vec{F} = -\left[\frac{\partial E_p}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial E_p}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial E_p}{\partial z} \vec{k} \right]$ (0,25)

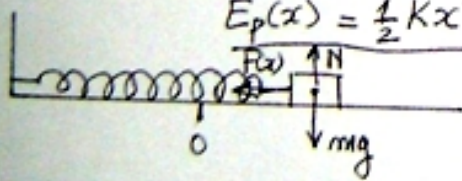
* الطاقة الميكانيكية : $E(M) = E_c(M) + E_p(M)$ (0,25)

تكون الطاقة محفوظة في حالة قوى محافظة : $E(M_1) = E(M) = E(M_2)$

(2) $F(x) = -Kx - K'x^3$ ، $[K] = \frac{N}{m} = \frac{Kg}{s^2}$ ، $[K'] = \frac{N}{m^3} = \frac{Kg}{m^2 s^2}$ (0,25)

- الطاقة الكامنة : $E_p(x) = \frac{1}{2} Kx^2 + \frac{1}{4} K'x^4 + C$ ، لايجاد "C" فنأخذ $E_p(0) = 0$ (0,25)

$E_p(x) = \frac{1}{2} Kx^2 + \frac{1}{4} K'x^4$ (0,25) ومنه $C = 0$



(3) - الحركة أفقية : (F(x) محافظة)

نطبق مبدأ حفظ الطاقة الميكانيكية

$E(a) = E_p(a)$ ، $v(a) = 0$ ، عند $x_0 = a$: $E(a) = E(x_1) = E(x_2)$

عند $x_1 = \frac{a}{2}$ ، $E(\frac{a}{2}) = E_c(\frac{a}{2}) + E_p(\frac{a}{2})$ ، بالتعويض نجد

$v(\frac{a}{2}) = \frac{1}{2} a \sqrt{3 \frac{K}{m} + \frac{15}{8} \frac{K'}{m} a^2}$ ، $E(\frac{a}{2}) = E(\frac{a}{2})$ (0,25)

* عند $x_2 = 0$ ، $E_p(0) = 0$ ، ومنه $E(0) = E_c(0)$ (0,25)

2

وتكون السرعة: $v(t) = a \sqrt{\frac{k}{m} + \frac{1}{2} \frac{k'}{m} a^2}$ (0,25)

- تغيير الكتلة إيجاباً حركتها عندما يصل النابض إلى أقصى إنكماش وهو يوافق $x_3 = -a$ وتكون الحركة دورية بين a و $-a$ (0,5)

- التحريين 02 :- (1) حسب قانون نيوتن $\vec{F} = m \vec{\delta}$ (0,15) $\vec{\delta} = \frac{\vec{F}}{m}$

ويجد التسارع: $\vec{\delta}(t) = \frac{a}{m} \cos \omega t \vec{i} + \frac{b}{m} \sin \omega t \vec{j}$ (0,5)

(2) - السرعة: $\vec{v}(t) = \int \vec{\delta}(t) dt = \left(\frac{a}{m\omega} \sin \omega t + v_{x0} \right) \vec{i} + \left(-\frac{b}{m\omega} \cos \omega t + v_{y0} \right) \vec{j}$ (0,15)

عند $t=0$: $\vec{v}(0) = -\frac{b}{m\omega} \vec{j}$, $v_{x0} = v_{y0} = 0$ (0,25)

والسرعة تصبح $\vec{v}(t) = \frac{a}{m\omega} \sin \omega t \vec{i} - \frac{b}{m\omega} \cos \omega t \vec{j}$ (0,5)

- السرعة والتسارع متعامدان: $\vec{\delta} \cdot \vec{v} = 0$ (0,5) ومنه

$$\frac{a^2 - b^2}{m^2 \omega} \sin \omega t \cdot \cos \omega t = 0 \Rightarrow \begin{cases} * \sin \omega t = 0 \Rightarrow \omega t = \pi, 0 & (0,25) \\ * \cos \omega t = 0 \Rightarrow \omega t = \frac{\pi}{2}, \frac{3\pi}{2} & (0,25) \end{cases}$$

(3) * التسارع المعاسي: $\|\vec{\delta}_T\| = \frac{d\|\vec{v}\|}{dt}$ (0,25) $\|\vec{v}\| = \frac{1}{m\omega} \sqrt{a^2 \sin^2 \omega t + b^2 \cos^2 \omega t}$

ومنه $\|\vec{\delta}_T\| = \frac{(a^2 - b^2) \sin \omega t \cdot \cos \omega t}{m \sqrt{a^2 \sin^2 \omega t + b^2 \cos^2 \omega t}}$ (0,25)

* التسارع الناطقي: $\vec{\delta} = \vec{\delta}_T + \vec{\delta}_N$ (0,25) $\|\vec{\delta}_N\| = \sqrt{\|\vec{\delta}\|^2 - \|\vec{\delta}_T\|^2}$

(0,25) $\|\vec{\delta}_N\| = \frac{ab}{m} \frac{1}{\sqrt{a^2 \sin^2 \omega t + b^2 \cos^2 \omega t}}$ $\Leftrightarrow \|\vec{\delta}\|^2 = \frac{a^2}{m^2} \cos^2 \omega t + \frac{b^2}{m^2} \sin^2 \omega t$

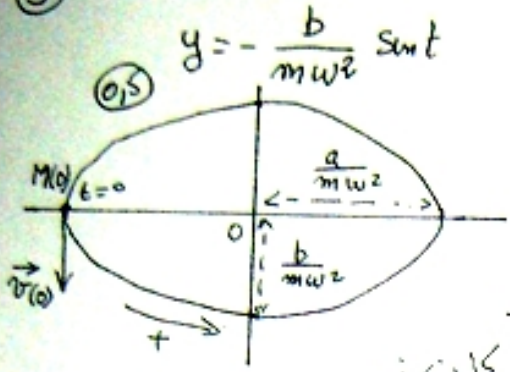
(4) - شعاع الموقع: $\vec{OM}(t) = \int \vec{v}(t) dt$

(0,15) $\vec{OM}(t) = \left(-\frac{a}{m\omega^2} \cos \omega t + x_0 \right) \vec{i} + \left(\frac{b}{m\omega^2} \sin \omega t + y_0 \right) \vec{j}$

(0,25) عند $t=0$: $\vec{OM}(0) = -\frac{a}{m\omega^2} \vec{i}$, $x_0 = y_0 = 0$

(0,15) $\vec{OM}(t) = -\frac{a}{m\omega^2} \cos \omega t \vec{i} - \frac{b}{m\omega^2} \sin \omega t \vec{j}$

③



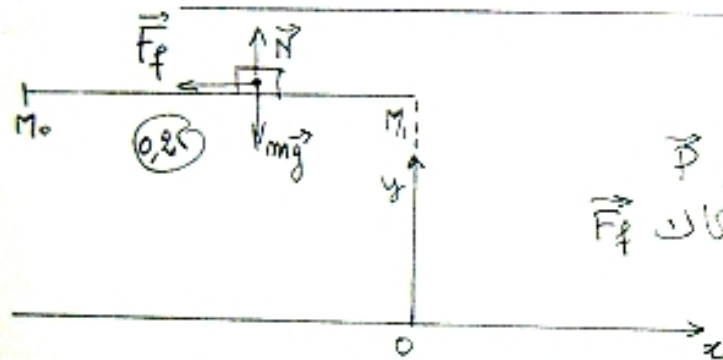
ومعادلة المسار: $x = -\frac{a}{m\omega^2} \cos \omega t$, $y = -\frac{b}{m\omega^2} \sin \omega t$

$$\frac{x^2}{\left(\frac{a}{m\omega^2}\right)^2} + \frac{y^2}{\left(\frac{b}{m\omega^2}\right)^2} = 1 \quad (0.15)$$

هو قطع ناقص ، نصف قطريه $\frac{a}{m\omega^2}$ و $\frac{b}{m\omega^2}$ (0.25)

(5) تكون الحركة ذات تسارع مركزي إذا كان :

ومن النتائج نلاحظ أن $\vec{OM} \perp \vec{v} \Rightarrow \vec{OM} \parallel \vec{a}$ (0.15)
وبالتالي فالحركة ذات تسارع مركزي $\vec{a} = -\omega^2 \vec{OM}$ (0.1)



- التمرين 03 :-

(1) - القوى المؤثرة هي: الثقل \vec{P}
ورد الفعل \vec{N} وقوة الاحتكاك \vec{F}_f
قانون نيوتن يكتب

$$\vec{P} + \vec{N} + \vec{F}_f = m\vec{a} \quad (0.25)$$

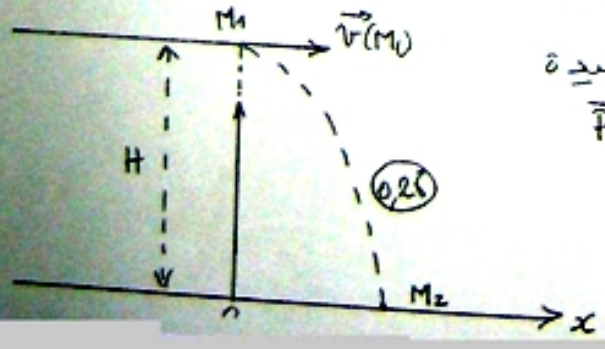
بالإسقاط على المحورين Ox, Oy :

$$\vec{a} = f\vec{g} \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} N = mg \\ F_f = fN = fmg \end{array} \right. \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} -F_f = m a_x = m a \quad : Ox \\ N - mg = 0 \quad : Oy \end{array} \right. \quad (0.25)$$

الحركة مستقيمة متغيرة بانتظام لذلك نستعمل القانون

$$v^2(M_1) - v_0^2 = -2fgd \Leftrightarrow x - x_0 = d, \quad v^2 - v_0^2 = 2a(x - x_0) \quad (0.25)$$

$$v_0^2 - 2fgd \geq 0 \text{ يجب أن يكون } v(M_1) = \sqrt{v_0^2 - 2fgd} \quad (0.15)$$



(2) - السقوط الحر من M_1 : القوة الوحيدة هي الثقل $\vec{P} = m\vec{a} = m\vec{g}$

$$\vec{a} = \vec{g} \quad (0.25)$$

نسقط على المحورين

(4)

(0,25) $v_x = v(M_1) \Leftrightarrow \delta_x = 0$: OX
 $x(t) = v(M_1) \cdot t \Leftrightarrow (x_0 = 0) \quad x(t) = v(M_1)t + x_0 \Leftrightarrow$

(0,25) $\delta_y = -g$ الحركة مستقيمة متغيرة بانتظام :
 $v_y(t) = -gt + v_{y_0}$ و $(v_{y_0} = 0)$ لأن $\vec{v}(M_1)$ حسب OX فقط
 $v_y(t) = -gt \Leftrightarrow y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + y_0$ و $y_0 = H$

(0,15) $y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + H \Leftrightarrow$
 - تحديد النقطة M_2 : $y_2 = 0 \Leftrightarrow -\frac{1}{2}gt_2^2 + H = 0 \Leftrightarrow t_2 = \sqrt{\frac{2H}{g}}$

لنجد $x_2 = v(M_1) \cdot t_2 \Leftrightarrow x_2 = \sqrt{v_0^2 - 2fgd} \cdot \sqrt{\frac{2H}{g}}$ (0,15)

- تحديد السرعة $\vec{v}(M_2)$: $v_{x_2} = v(M_1)$ و $v_{y_2} = -gt_2 = -\sqrt{2gH}$

(0,25) $\vec{v}(M_2) = v(M_1)\vec{i} - \sqrt{2gH} \cdot \vec{j}$

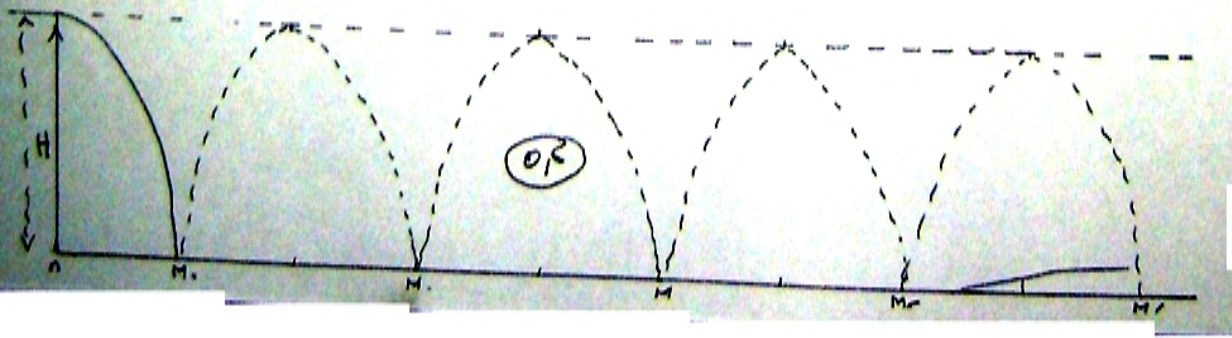
(3) - بعد الارتداد على سطح الأرض تصبح السرعة :

(0,25) + (0,25) $\vec{v}(M_2) = v(M_1)\vec{i} + \sqrt{2gH} \cdot \vec{j}$

والتسارع هو $\vec{\delta} = -g$ ، لذلك فالحركة حسب OY متسارعة بانتظام
 ونستعمل العلاقة : $v_f^2 - v_y^2(M_2) = 2(-g) \cdot H$ (0,25)

$v_f = 0$ و $H = H$ (0,15) $\Leftrightarrow -2gH = -2gH$ (0,25) $\Leftrightarrow v_y(M_2) = -\sqrt{2gH}$ (0,25)

(4) - تحدث ارتدادات متماثلة ومتتالية عند النقاط : M_1, M_2, M_3, \dots
 (0,25) كل مرة يعود الجسم إلى نفس الارتفاع ويكون المسار كما في الشكل



امتحان في مقياس الفيزياء 1

التمرين الأول (4 نقاط): ا- أكتب بدون برهان عبارة التسارع المطلق بدلالة التسارع النسبي ثم أعط عبارة كل حد في العلاقة في الحالة العامة. ب- متى يكون $\vec{\gamma}_c = \vec{0}$. ج- متى يكون $\vec{\gamma}_e = \vec{0}$ ، كيف نسمي المعلم في هذه الحالة.
التمرين الثاني (6 نقاط): نقطة مادية M كتلتها m تتحرك فوق مسار دائري أملس (من دون احتكاك) نصف قطره R تحت تأثير قوة النقل.

1- تترك النقطة M بدون سرعة ابتدائية في النقطة A (انظر الشكل 1).

ا- حدد عند النقطة الكيفية M القوى المنتجة للعمل والقوى غير المنتجة للعمل. ب- إذا علمت أن الانتقال العنصري في الإحداثيات القطبية يكتب من الشكل: $d\vec{l} = \rho d\vec{U}_\rho + \rho d\theta \vec{U}_\theta$ ، اكتب عبارة العمل العنصري ثم استنتج العمل المنجز بين الموقعين A و B (B يوجد على نفس الشاقول مع المركز O). ج- باستعمال نظرية الطاقة الحركية، استنتج السرعة عند النقطة B.

2- حدد القوى المحفوظة ثم استنتج الطاقة الكامنة المشتقة منها. استنتج مرة ثانية قيمة السرعة عند النقطة B باستعمال مبدأ إنحفاظ الطاقة الميكانيكية (الكلية).

3- هل تصل M إلى النقطة C وما هي قيمة السرعة عندها.

التمرين الثالث (12 نقطة): كتلة m معلقة عند النقطة O بخيط عديم الكتلة طوله L وغير قابل للتمدد (شكل 2).

في البداية تكون الكتلة عند النقطة A في حالة التوازن ثم تقذف بسرعة ابتدائية أفقية \vec{V}_0 ، نحدد موقع الكتلة باستعمال الزاوية θ حيث $\theta = (\vec{OX}, \vec{OM})$.

1- ما هي جملة الإحداثيات المناسبة لدراسة حركة الكتلة، أكتب فيها شعاع الموقع.

2- أكتب العلاقة الأساسية للحريك في هذه الجملة ثم بين أن المعادلة التفاضلية للحركة تكتب: $\frac{d^2\theta}{dt^2} + \frac{g}{L} \sin \theta = 0$

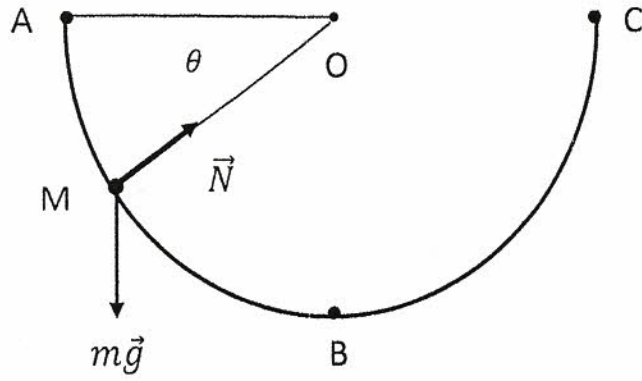
أو: $\ddot{\theta} + \frac{g}{L} \sin \theta = 0$. يمكن حل المعادلة بجوانها في $\frac{d\theta}{dt}$ أي $\dot{\theta}$. استنتج عبارة $\frac{d\theta}{dt}$.

3- أوجد عبارة توتر الخيط T، أين تكون شدته عظمى وصغرى.

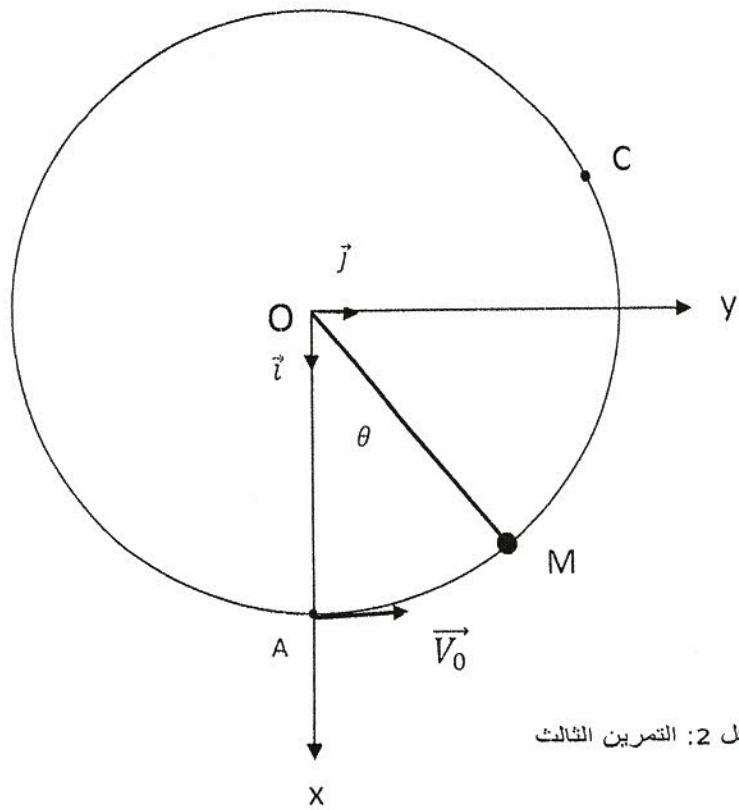
4- ما هي أصغر قيمة للسرعة \vec{V}_0 التي تسمح للكتلة برسم دائرة كاملة.

5- نفترض أن السرعة $\vec{V}_0 = \sqrt{3gL}$. أوجد الزاوية θ_C للنقطة C التي تصبح الحركة بعدها غير دائرية. ما هي عبارة سرعة الكتلة عندها، مثلها على الرسم. كيف تصبح الحركة بعد النقطة C ؟

الشكلان 1 و 2 في الصفحة 2 ←



الشكل 1: التمرين الثاني



الشكل 2: التمرين الثالث

$\vec{\gamma}_a = \vec{\gamma}_e + \vec{\gamma}_c + \vec{\gamma}_r$ (0,5)

(0,5) $\vec{\gamma}_c = 2\vec{\omega} \wedge \vec{v}_2$ مع $\vec{\gamma}_r = \frac{d^2x'}{dt^2} \vec{i}' + \frac{d^2y'}{dt^2} \vec{j}' + \frac{d^2z'}{dt^2} \vec{k}'$ (0,5)

(0,5) $\vec{\gamma}_e = \frac{d^2\vec{OO}'}{dt^2} + \vec{\omega} \wedge \vec{OM} + \vec{\omega} \wedge (\vec{\omega} \wedge \vec{OM})$ و

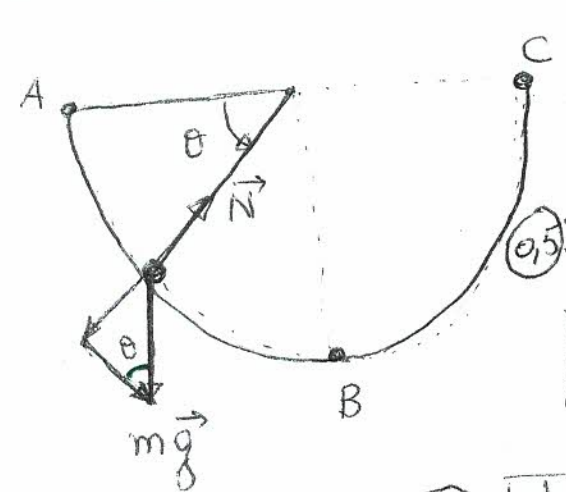
ب- $\vec{\gamma}_e = \vec{0}$ أي النقطة M ثابتة في المرجع النسبي $\vec{v}_2 = \vec{0}$ أي المرجع النسبي لا يدور في المرجع المطلق $\vec{\omega} = \vec{0}$ (0,5)

ج- $\vec{\gamma}_e = \vec{0}$ أي $\vec{\omega} = \vec{0}$ أي $\vec{\gamma}_c = \vec{0}$ و $\frac{d^2\vec{OO}'}{dt^2} = \vec{0}$ (0,5)

(0,5) $\vec{\omega} = \vec{0}$ تعني أن حركة المرجع النسبي إسحابية بالنسبة للمرجع المطلق و $\frac{d^2\vec{OO}'}{dt^2} = \vec{0}$ تعني أن الحركة الإسحابية مستقيمة منتظمة. أي $\vec{\gamma}_a = \vec{\gamma}_r$ (0,5)

المرجع النسبي هو إذن مرجع عطالي (غاليلي) مثل المرجع المطلق (0,5)

التمرين الثاني :



1 - P - \vec{N} عمودية على المسار ← غير منتجة للعلل. (0,5)

$m\vec{g}$ غير عمودية على المسار ← منتجة للعلل

مع $d\vec{l} = R d\theta \cdot \vec{u}_\theta$ و $dW = m\vec{g} \cdot d\vec{l}$ (0,5)

$m\vec{g} = mg \sin\theta \cdot \vec{u}_\theta + mg \cos\theta \cdot \vec{u}_r$ (0,5)

إذن : $dW = mgR \cos\theta \cdot d\theta$ (0,5)

العمل المنجز بين A و B هو ! $W_{A \rightarrow B} = \int_{(e)}^B mgR \cos\theta d\theta$

(0,5) $W_{A \rightarrow B} = \int_0^{\pi/2} mgR \cos\theta d\theta = mgR [\sin\theta]_0^{\pi/2} = mgR$

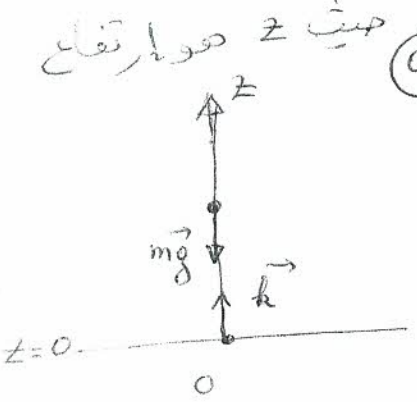
$$W_{A \rightarrow B} = E_c(B) - E_c(A) = E_c(B) \quad [v_A = 0] \quad \rightarrow$$

$$W_{A \rightarrow B} = \frac{1}{2} m v_B^2 = m g R$$

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

2- القوة المحافظة هي قوة الجاذبية $m\vec{g}$ المشتقة منها هي: الطاقة الكامنة

$$E_p = m g z$$



بالنسبة للمحور الشاقولي \vec{z} : $m\vec{g} = -m g \vec{k}$ محافظة $m\vec{g} = -\text{grad} E_p$

$$m\vec{g} \cdot d\vec{l} = -\text{grad} E_p \cdot d\vec{l} \quad \text{أو:}$$

$$-m g dz = -dE_p$$

$$E_p = m g z + c \quad \text{أو:} \quad \int dE_p = \int m g dz$$

$$E_p = m g z$$

وعندما نأخذ مبدأ الطاقة الكامنة عند $z=0$ ، لدينا: $E = E_p + E_c$ تبقى ثابتة، أي: $E(A) = E(B)$ فإن الطاقة الميكانيكية (الكلية) $m\vec{g}$ هي القوة الوحيدة التي تعمل في $m\vec{g}$

$$m g R + \frac{1}{2} m v_A^2 = \frac{1}{2} m v_B^2 + E_p(B) \Rightarrow v_B = \sqrt{2 g R}$$

3- لكي تصل M إلى C لابد أن تكون $E(A) = E(B) = E(C)$ أي: $\frac{1}{2} m v_B^2 = m g R + E_c(C)$

$$E_c(C) = 0 \Leftrightarrow \frac{1}{2} m v_B^2 = m g R + E_c(C)$$

$(E_c = \frac{1}{2} m v^2 \geq 0)$ إذن M تصل إلى C وتندعم السرعة عندها.

التمرين الثالث

1- صيغة الإحداثيات المناسبة هي القطبية

$\theta = (\vec{Ox}, \vec{OM})$ ، $r = L$

$\vec{OM} = L \cdot \vec{u}_r$

2- المعادلات الأساسية للحركة

يكتب: $m\vec{g} + \vec{T} = m\vec{\gamma}$

$\vec{T} = -T \cdot \vec{u}_r$

$m\vec{g} = mg \cos\theta \cdot \vec{u}_r - mg \sin\theta \cdot \vec{u}_\theta$

$\vec{\gamma} = -L\ddot{\theta} \cdot \vec{u}_r + L\dot{\theta} \cdot \vec{u}_\theta$

ونستنتج المعادلتين: $mg \cos\theta - T = -mL\ddot{\theta}$ (1) $-mg \sin\theta = mL\dot{\theta}$ (2) $\rightarrow \vec{u}_\theta$

المعادلة التفاضلية للحركة (2) يمكن أن تكتب: $L\ddot{\theta} = -g \sin\theta$

أو: $L \frac{d\dot{\theta}}{dt} = -g \sin\theta$

في $\frac{d\theta}{dt}$ أي θ يعطينا: $L\dot{\theta} \frac{d\dot{\theta}}{dt} = -g \sin\theta \cdot \frac{d\theta}{dt}$

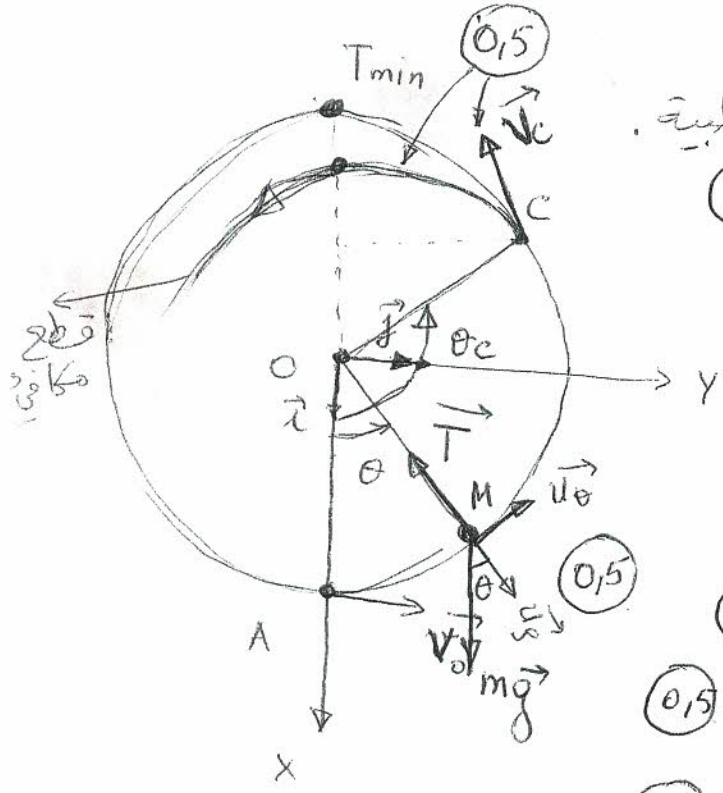
أو: $L\dot{\theta} d\dot{\theta} = -g \sin\theta d\theta$ ونحصل على معادلة تفاضلية مفصولة المتغيرات θ و $\dot{\theta}$.

$L \int \dot{\theta} d\dot{\theta} = -g \int \sin\theta d\theta$: إذن $\dot{\theta}$ هي السرعة الزاوية إلا بتدائية

حيث: $v_0 = L\dot{\theta}_0$ ، لأن $v = L\dot{\theta}$

وعند تكامل نحصل على: $\frac{L}{2} [\dot{\theta}^2 - \dot{\theta}_0^2] = g [\cos\theta - 1]$

إذن: $L\dot{\theta}^2 = L\dot{\theta}_0^2 + 2g [\cos\theta - 1]$ أو $v^2 = v_0^2 + 2Lg [\cos\theta - 1]$



3- من المعادلة (1) نحصل على :

$$T = mg \cos \theta + m L \dot{\theta}^2$$

$$T = mg \cos \theta + \frac{m V^2}{L} = \frac{m V_0^2}{L} + mg [3 \cos \theta - 2]$$

$$T = \frac{m V_0^2}{L} + mg [3 \cos \theta - 2] \quad (1)$$

أي عندما تصل M إلى أعلى الدائرة .
 $T_{min} = \frac{m V_0^2}{L} - 5mg$ ونحصل عليها لما $\cos \theta = -1$ أي $\theta = \pi$ (0,5)

أي عندما تكون M في أسفل الدائرة أي في A .
 $T_{max} = \frac{m V_0^2}{L} + mg$ ونحصل عليها لما $\cos \theta = 1$ أي $\theta = 0$ (0,5)

4- للحصول على حركة دائرية لـ M لا بد أن تكون $T_{min} \geq 0$. أصغر قيمة لـ V_0 تسمح للكتلة بمرور دائرة كاملة هي لما $T_{min} = 0$.

$$\frac{m V_0^2}{L} = 5mg \Rightarrow \vec{V}_{0min} = \sqrt{5Lg} \cdot \vec{j} \quad \text{أي : } (0,5)$$

قبل وصول M إلى أعلى الدائرة و نحصل على $T=0$.
 $\vec{V}_0 = \sqrt{3Lg} \cdot \vec{j}$ -5
 أن الكتلة لا تكمل الدائرة و نحصل على $T=0$ قبل وصول M إلى أعلى الدائرة أي في النقطة C .

$$T=0 \Rightarrow V_0^2 = -mgL [3 \cos \theta_c - 2] \quad \text{أو} \quad 3Lg = -mg [3 \cos \theta_c - 2]$$

$$V_c^2 = 3Lg + 2Lg [\cos \theta_c - 1] \quad \text{و} \quad \cos \theta_c = -1/3 \quad \text{إذن : } (0,5)$$

$$V_c = \sqrt{\frac{5}{3}Lg} \quad \text{أي : } \vec{V}_c = \sqrt{\frac{5}{3}Lg} \cdot \vec{u}_\theta \quad \text{أي : } (0,5)$$

عند النقطة C تدير $T = 0$ وتصبح M تحت تأثير $m\vec{g}$

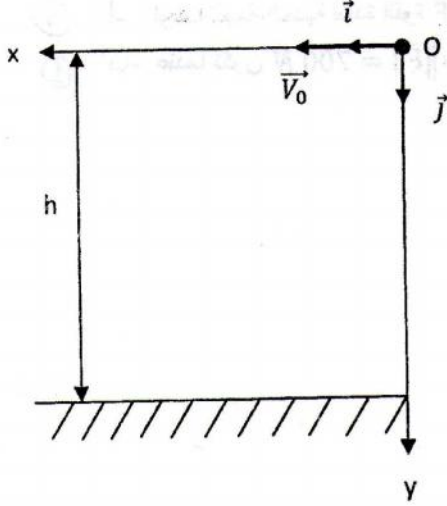
فقط. إذن تتعرض لسقوط حر بسرعة ابتدائية \vec{v}_e .

إذن مسار حركة الكتلة بعد C هو عبارة عن قطع

مكافئ قيمته $\frac{1}{2}$ توجد على مسافة أقل من $2L$ بالنسبة للنقطة A.

امتحان في مقياس الفيزياء 1 (1 سا 45 د)

التمرين الأول (14 نقطة):



الجزء I (04 نقاط): جسم كتلته m يقذف داخل معلم (O, \vec{i}, \vec{j}) من النقطة O بسرعة ابتدائية أفقية \vec{V}_0 من ارتفاع h عن سطح الأرض (الشكل).

- 1- (1.5) بتطبيق القانون الأساسي للتحريك ، استخراج عبارة شعاع تسارع الجسم ، ثم استنتاج شعاع السرعة.
- 2- (2.5) استخراج معادلة مسار الحركة وارسمه ثم حدد موقع ارتطام الجسم بالأرض.

(11 نقطة)
الجزء II (10 نقاط): (الحركة بدون احتكاك).

يقذف ولد كرة كتلتها m من النقطة A في اتجاه النقطة B وفق المسار الأفقي $AB = 3R$ ، بسرعة ابتدائية أفقية \vec{V}_A .

- 1- (1) مثل عند النقطة M_1 مجموع القوى المؤثرة ، واستنتاج السرعة عندها ، ثم عند النقطة B .

2- بعد النقطة B ، تواصل الكرة حركتها وفق مسار موجه دائري شاقولي BC نصف قطره R ومركزه O' (الشكل)

- أ- (0,5) مثل عند النقطة M_2 مجموع القوى التي تؤثر في الكرة.

ب- اكتب معادلة الحركة ثم اسقطها داخل المعلم القطبي $(O', \vec{U}_\rho, \vec{U}_\theta)$.

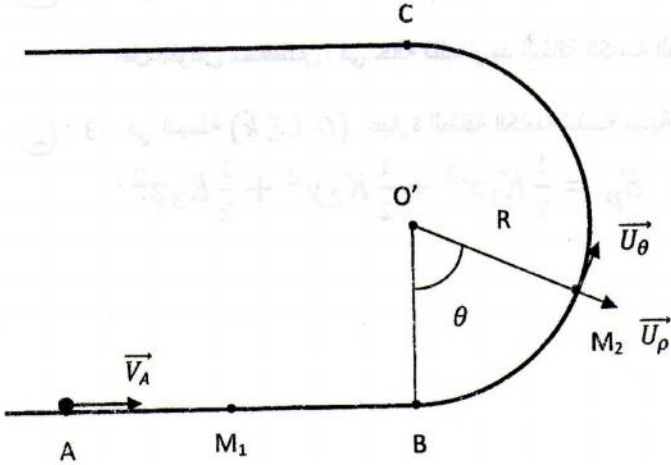
- ت- (3) استنتج بمكاملة المعادلة التفاضلية عبارة السرعة في النقطة M_2 ، ثم استخراج قوة رد الفعل في هذه النقطة.

- 3- (2) باستعمال خواص الطاقة الميكانيكية ، اعد استنتاج عبارتي السرعة وقوة رد الفعل.

- 4- (1) ما هو الشرط اللازم لكي تصل الكرة إلى النقطة C .

- 5- (4) اوجد في حالة هذا الشرط سرعة الكرة عند هذه النقطة . كيف تواصل الكرة حركتها بعد هذه النقطة؟

- 6- (1) بعد النقطة C ، نريد أن تسقط الكرة عند النقطة الابتدائية A ، لكي يتمكن الولد من اعاتها مرة اخرى . ما هي السرعة الابتدائية \vec{V}_A التي تحقق ذلك؟



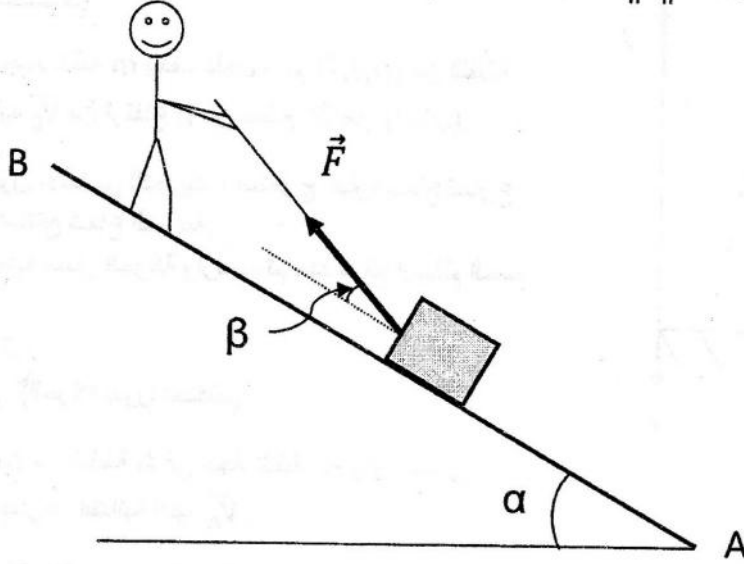
(04 نقاط)
التمرين الثاني (06 نقاط)

1- يسحب رجل صندوقا كتلته $m = 50 \text{ Kg}$ فوق مستوي مائل بزاوية $\alpha = 30^\circ$ لمسافة $AB = L = 10 \text{ m}$

باستعمال قوة \vec{F} تصنع زاوية مع المستوى المائل $\beta = 10^\circ$. حركة الصندوق تتم باحتكاك معاملته $f = 0.2$.

أ- اوجد القيمة الحدية لشدة القوة \vec{F} التي يجب بذلها من طرف الرجل لسحب الصندوق. (3)

ب- عندما تكون $\|\vec{F}\| = 700 \text{ N}$ ، ما هو العمل المقدم من طرف الرجل. (1)



2- (2) في جملة الاحداثيات الديكارتية $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ نعتبر حقلتي القوتين: $\vec{F}_1 = -mg\vec{k}$ ، $\vec{F}_2 = -kx\vec{i}$

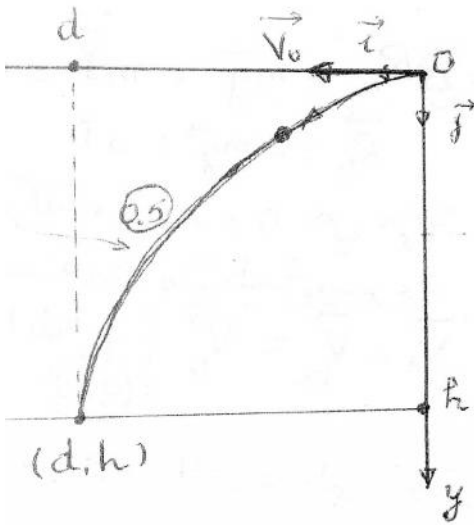
هل القوتان محافظتان؟ في حالة ذلك اوجد الطاقة الكامنة المكافئة عندما نأخذ مبدأ الطاقة الكامنة عند النقطة O.

3- (1) في الجملة $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ عبارة الطاقة الكامنة لنقطة مادية بدلالة موقعها هي :

$$E_p = \frac{1}{2}K_1x^2 + \frac{1}{2}K_2y^2 + \frac{1}{2}K_3z^2$$

اوجد القوة المشتقة من هذه الطاقة .

تصحيح امتحان الفيزياء 1



التمرين الأول الجزء I :

1 - الجسر يتعرض لستوط حر تحت تأثير الثقل $m\vec{g}$. سرعته إلا بتدائية \vec{V}_0 .
القانون الأساسي للحريك : $m\vec{g} = m\vec{\gamma}$

إذن : $\vec{\gamma} = \vec{g} = g \cdot \vec{j}$ (0,5)

$d\vec{v} = \vec{\gamma} dt \Leftrightarrow \vec{\gamma} = \frac{d\vec{v}}{dt}$

وبالتكامل : $\int_{\vec{v}_0}^{\vec{v}} d\vec{v} = \int_0^t \vec{\gamma} dt$ نجد $\vec{v} - \vec{v}_0 = \vec{\gamma} t = g t \cdot \vec{j}$: إذن :

$\vec{v}_0 = v_0 \vec{i}$ ، $\vec{v} = g t \vec{j} + v_0 \cdot \vec{i}$ (0,5)

$d\vec{OM} = \int \vec{v} dt$: أو $d\vec{OM} = \vec{v} \cdot dt \Leftrightarrow \vec{v} = \frac{d\vec{OM}}{dt}$ - 2

مع $\vec{OM} - \vec{OM}_0 = \frac{1}{2} g t^2 \cdot \vec{j} + v_0 t \vec{i}$ (0,5)

إذن : $\vec{OM} = x(t) \vec{i} + y(t) \vec{j} = \frac{1}{2} g t^2 \vec{j} + v_0 t \vec{i}$ (0,5)

من عبارة $x(t)$ نحصل على $t = \frac{x}{v_0}$ ثم نعوض في $y = \frac{1}{2} g t^2$ لنجد معادلة المسار :

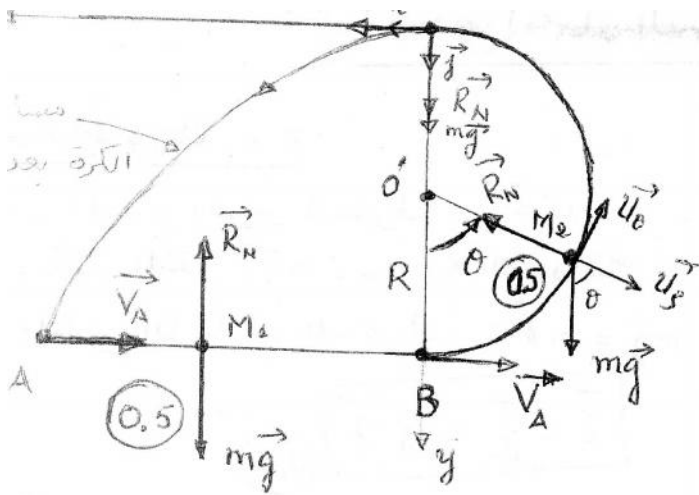
المسار قطع مكافئ $y = \frac{1}{2} g \cdot \frac{x^2}{v_0^2}$ (0,5)

نحصل على موقع ارتطام الجسر بالأرض لما $y = h$ ونجد :

$d = \sqrt{2 v_0^2 h / g}$ (0,5)

الجزء II : الحركة من دون احتكاك

على المسار ونرمز لها بـ \vec{R}_N قوة رد الفعل هي دائما نحو



1 - AB لدينا : \vec{y}

$\vec{R}_N + m\vec{g} = m\vec{y} = \vec{0}$ (0,25)
 لأن : $\vec{R}_N = -m\vec{g}$
 الحركة بين A و B هي حركة مستقيمة منتظمة بسرعة ثابتة و (0,25)
 $\vec{V}_A = \vec{V}_{M_1} = \vec{V}_B$

2 - P - القوى التي تؤثر في الكرة عند M_2 هي رد الفعل \vec{R}_N و \vec{y}
 ب - معادلة الحركة هي : $m\vec{g} + \vec{R}_N = m\vec{y}$ (0,25)

إسقاط معادلة الحركة في المحاور القطبية $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta)$ يعطينا
 $m g \cos \theta \cdot \vec{u}_r - m g \sin \theta \cdot \vec{u}_\theta - R_N \vec{u}_r = -m R \dot{\theta}^2 \vec{u}_r + m R \ddot{\theta} \vec{u}_\theta$
 لأن : $\vec{OM} = R \cdot \vec{u}_r \iff \vec{v} = R \dot{\theta} \vec{u}_\theta$
 المعادلة الشعاعية تعطينا : $\vec{y} = -R \dot{\theta}^2 \vec{u}_r + R \ddot{\theta} \vec{u}_\theta$ (0,25)

فوق \vec{u}_r : (1) $m g \cos \theta - R_N = -m R \dot{\theta}^2$
 فوق \vec{u}_θ : (2) $-m g \sin \theta = m R \ddot{\theta}$ (0,5)

ج - المعادلة التفاضلية (2) يمكن أن تكتب : $g \sin \theta = R \frac{d\dot{\theta}}{dt}$ (0,25)
 ويجداتها في θ نحصل على :

$-g \sin \theta d\theta = R \dot{\theta} d\dot{\theta}$ أو : $-g \sin \theta \frac{d\theta}{dt} = R \dot{\theta} \frac{d\dot{\theta}}{dt}$ (0,25)
 وهي معادلة تفاضلية مفصولة المتغيرات θ و $\dot{\theta}$.
 إذن : $\int_0^\theta -g \sin \theta d\theta = \int_{\dot{\theta}_0}^{\dot{\theta}} R \dot{\theta} d\dot{\theta}$ (0,5)

وبما أنه فوق المسار الذي $g [\cos \theta - 1] = \frac{R \dot{\theta}^2}{2} - \frac{R \dot{\theta}_0^2}{2}$ (0,5)

$\vec{V}_B = \vec{V}_A = R \dot{\theta}_0$ و $\vec{V}_{M_2} = R \dot{\theta}$ أي $\vec{V} = R \dot{\theta} \vec{u}_\theta$: BC (0,25)

بان السرعة V_{M_2} في النقطة M_2 محددة بالعلاقة:

$$V_{M_2}^2 = 2g \cdot R \cdot [\cos\theta - 1] + V_A^2 \quad (0,5)$$

وتعويض $R\dot{\theta}^2$ بـ $\frac{V_{M_2}^2}{R}$ في المعادلة (1) للسؤال السابق و

$$R_N = mg [3\cos\theta - 2] + \frac{m V_A^2}{R} \quad (0,5)$$

3- فوق المسار الدائري BC، \vec{R}_N عمودية عليه أي لا تعمل والقوة الوحيدة العاملة هي $m\vec{g}$ إذن وهي قوة محافظة فوق المسار BC الطاقة الميكانيكية محفوظة و $E_m = E_p + E_c$ هي

عندما نأخذ مبدأ الطاقة الكامنة للقوة $m\vec{g}$ عند المسار AB فإننا نحصل على:

$$\frac{1}{2} m V_A^2 + 0 = \frac{1}{2} m V_{M_2}^2 + mg \cdot R \cdot [1 - \cos\theta] \quad (0,5)$$

$$V_{M_2}^2 = 2 \cdot g \cdot R [\cos\theta - 1] + V_A^2 \quad (0,25)$$

ومن العلاقة (1) السابقة نجد مرة أخرى:

$$R_N = mg [3\cos\theta - 2] + \frac{m V_A^2}{R} \quad (0,25)$$

4- لكي تصل الكرة إلى النقطة يجب أن تكون $R_N > 0$. أصغر R_N نحصل عليها لما: $\cos\theta = -1$ أي لما: $\theta = \pi$ عند النقطة إذن الشرط اللازم لكي تصل الكرة إلى C هو:

$$R_N(C) \geq 0 \Leftrightarrow mg [3\cos\pi - 2] + \frac{m V_A^2}{R} \geq 0 \Leftrightarrow R \geq 5 \cdot g \cdot R \quad (0,25)$$

5- السرعة V_c نجدها باستعمال عبارة V_{M2} بما $\theta = \pi$ و $\theta = \pi$

$$V_c^2 = V_A^2 - 4Rg \gg g \cdot R \quad (0,5)$$

بعد النقطة C تصير \vec{R}_N شاقولية مثل $m\vec{g}$ ، ولهذا فإن الكرة تغادر المسار عند النقطة C وتكون في حالة سقوط حر تحت تأثير الثقل $m\vec{g}$ فقط وبسرعة ابتدائية أفقية \vec{V}_c . هذا السقوط يشبه تماما السقوط الحر الذي رأيناه في الجزء I .

6- مسار الكرة بعد النقطة C هو قطع مكافئ معادلته

$$y = \frac{1}{2} g \frac{x^2}{V_c^2} \quad \text{بالنسبة للمعالم } (C, z, \vec{j})$$

لكي تسقط الكرة في النقطة إلا ابتدائية A(3R, 2R) يجب

$$AB = 3R = \sqrt{2V_c^2 \cdot \frac{2R}{g}} \quad (0,5) \quad \text{أن تكون:}$$

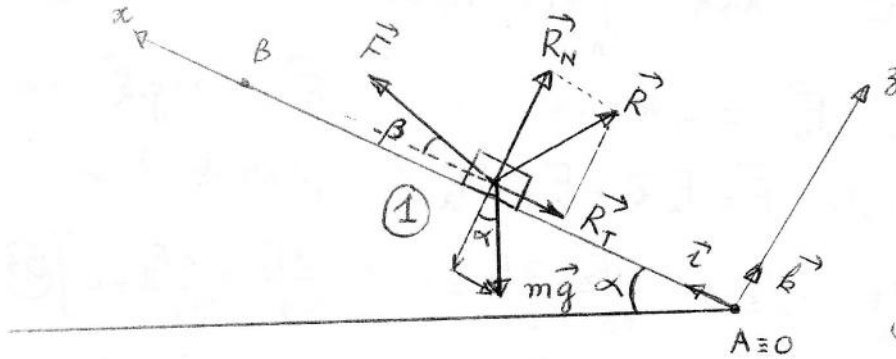
$$9R^2 = 2[V_A^2 - 4 \cdot g \cdot R] \cdot \frac{2R}{g} \quad \text{نجد: } V_A = \frac{5}{2} \sqrt{g \cdot R} \quad (0,5)$$

التحريك الثاني :

P-1 - القوى التي تؤثر

في الصندوق هي:

الثقل $m\vec{g}$ ، رد الفعل



\vec{R} وهي ليست عمودية على المسار AB لوجود امتلاك. (0,25) نعتبر الجملية $(0, \vec{i}, \vec{k})$ حيث $O \equiv A$ ونكتب المعادلة الأساسية للتحريك

$$m\vec{g} + \vec{R} + \vec{F} = m\vec{\delta} \quad (0,25)$$

باستقاط هذه المعادلة على المحاور ox و oz نعطينا:

$$\begin{cases} \vec{a}_x \text{ فوق } \leftarrow & -mg \sin \alpha - R_T + F \cos \beta = m \frac{d^2 x}{dt^2} \quad (1) \\ \vec{a}_z \text{ فوق } \leftarrow & -mg \cos \alpha + R_N + F \sin \beta = m \frac{d^2 z}{dt^2} \quad (2) \end{cases}$$

$\frac{d^2 z}{dt^2} = 0$ لأنه لا توجد حركة في الاتجاه oz وتقطيباً: $mg \cos \alpha - F \sin \beta$

إذن $R_T = f \cdot R_N = f \cdot mg \cos \alpha - f \cdot F \sin \beta$ (0,25)

للحصول على حركة للصندوق في الاتجاه ox أي: $F \cos \beta > R_T + mg \sin \alpha$ (0,25)

وتعويض R_T نجد $F > \frac{mg [\sin \alpha + f \cos \alpha]}{\cos \beta + f \sin \beta}$ (0,25)

$F > 323.55 \text{ N}$ ج.ع.د.

ب- محمل الرجل = محمل القوة \vec{F} التي يسبب بها الصندوق

$dW = \vec{F} \cdot d\vec{l} = \|\vec{F}\| \cdot \cos \beta \cdot dl$ (0,5)

$W_{A \rightarrow B} = \int_A^B \|\vec{F}\| \cos \beta \cdot dl = \|\vec{F}\| \cdot \cos \beta \cdot L$ (0,5)

ج.ع.د: 6893.65 J $\vec{F}_2 = -k \cdot x \cdot \vec{i}$ ، $\vec{F}_1 = -mg \cdot \vec{k}$ - ج

من الشكل العام: $\vec{F} = F_x \vec{i} + F_y \vec{j} + F_z \vec{k}$ يمكن أن نتأكد بسهولة

$\vec{F}_1 = \vec{0} \Leftrightarrow \left[\frac{\partial F_y}{\partial z} = \frac{\partial F_z}{\partial y} = 0, \frac{\partial F_x}{\partial z} = \frac{\partial F_z}{\partial x} = 0, \frac{\partial F_x}{\partial y} = \frac{\partial F_y}{\partial x} = 0 \right]$ (0,5)

بالنسبة للقوتين \vec{F}_1 و \vec{F}_2 . إذن القوتان محافظتان ويمكن

كتابتها من الشكل: $\vec{F}_1 = -\vec{grad} E_{p1}$ و $\vec{F}_2 = -\vec{grad} E_{p2}$ حيث E_{p1} الطاقة الكامنة لـ \vec{F}_1 و E_{p2} الطاقة الكامنة لـ \vec{F}_2

$$-mg \vec{k} = -\frac{\partial E_{p2}}{\partial x} \vec{i} - \frac{\partial E_{p2}}{\partial y} \vec{j} - \frac{\partial E_{p2}}{\partial z} \vec{k} \Leftarrow \vec{F}_1 = -g \vec{\nabla} E_{p2}$$

(0,25)

E_{p2} هي دالة ل z فقط أي

$$\begin{cases} \frac{\partial E_{p2}}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial E_{p2}}{\partial y} = 0 \\ \frac{\partial E_{p2}}{\partial z} = mg \end{cases}$$

$$dE_{p2} = \int mg dz \Leftarrow \frac{\partial E_{p2}}{\partial z} = \frac{dE_{p2}}{dz} = mg$$

(0,25)

وبعد ، $E_{p2} = mgz + C_2$ ، ومبدأ الطاقة الكامنة عند النقطة

$$\boxed{E_{p2}(z) = mgz} \Leftarrow E_{p2}(0) = C_2 = 0$$

يمكن الحصول على عبارة الطاقة الكامنة من العلاقة $W = -dE_p$

(0,25)

$$dE_{p2} = -\vec{F}_2 \cdot d\vec{l}$$

$$\Leftarrow dW(\vec{F}_2) = -dE_{p2}$$

$$dE_{p2} = -k \cdot x \vec{i} \cdot d\vec{l} = kx dx \Leftarrow d\vec{l} = dx\vec{i} + dy\vec{j} + dz\vec{k}$$

(0,25)

$$E_{p2}(x) = \frac{1}{2} k x^2 + C_2$$

$$\Leftarrow E_{p2}(0) = C_2 = 0$$

$$\boxed{E_{p2}(x) = \frac{1}{2} k x^2}$$

(0,25)

$$= -\frac{\partial E_p}{\partial x} \vec{i} - \frac{\partial E_p}{\partial y} \vec{j} - \frac{\partial E_p}{\partial z} \vec{k} \Leftarrow \vec{F} = -g \vec{\nabla} E_p$$

- 3

(0,25)

$$\boxed{\vec{F}_0 = -k_1 x \vec{i} - k_2 y \vec{j} - k_3 z \vec{k}}$$

(0,5)

الامتحان الأول في الفيزياء

- التمرين الأول : (08 نقاط)

- 1- أذكر قوانين نيوتن الثلاثة و التي تصف حركة الأجسام المادية
- 2- أكتب عبارة شعاع التسارع $\vec{\gamma}$ في الإحداثيات القطبية، و استنتج مركبات القوة $\vec{F}(F_\rho, F_\theta)$ المؤثرة في الجسم المتحرك.
- 3- في حالة ما إذا كان المقدار $\rho^2 \left(\frac{\partial \theta}{\partial t} \right)$ ثابتاً، بين أن واحدة من مركبتي القوة تصبح معدومة، ثم استنتج أن القوة تكون مركزية، حدد مركزها.
- 4- إذا اعتبرنا حركة الأرض حول الشمس دائرية، نصف قطرها R_0 و دورها $T_0 = 365.25$ يوماً، أوجد علاقة بين كتلة الشمس M_S و ثابت الجاذبية العامة G و R_0 و T_0 .

- التمرين الثاني : (12 نقطة)

- في معلم ديكارتي (Ox, Oy) ، تتحرك عربة (نعتبرها نقطة مادية) كتلتها m على سكة موجهة تحت تأثير قوة محرقة \vec{F}_m مماسية للمسار. المعادلة الزمنية للحركة تعطى من الشكل :

$$y(t) = b.(t - t_0)^2 \quad , \quad x(t) = a.t$$

حيث أن a ، b و t_0 : ثوابت موجبة.

- الدراسة الحركية :

- 1- عين المواقع المتتالية للمتحرك:
- 2- أوجد معادلة المسار $y = f(x)$ ، ثم مثله في المعلم بين M_1 و M_3 .
- 3- أحسب عبارتي شعاعي السرعة \vec{V} و التسارع $\vec{\gamma}$ ، ماذا تلاحظ؟

- الدراسة الديناميكية :

- مجموعة القوى المؤثرة في العربة هي : القوة المحركة \vec{F}_m ، قوة الثقل $\vec{P} = -mg.\vec{j}$ و قوة رد الفعل الناظمي للسكة \vec{N} .
- 4- أكتب عبارة محصلة القوى بدلالة القوى المؤثرة من جهة، و بدلالة m و b من جهة ثانية.
 - 5- أوجد مركبات شعاع الواحدة المماسي \vec{U}_T ، ثم استنتج مركبات شعاع الواحدة الناظمي \vec{U}_N .
 - 6- أكتب مرة ثانية عبارة معادلة الحركة السابقة (السؤال 4) في المرجع (\vec{U}_T, \vec{U}_N) .
 - 7- استنتج شدة القوى : $\|\vec{F}_m\|$ و $\|\vec{N}\|$ ، هل يمكن أن تنعدم هذه القوى ؟ حدد المواقع إن أمكن.

70
48
31.35.24

الباب الأول

١٦ قوانين نيوتن (١٦م)

أ) مبدأ العطالة: يحافظ الجسم الحر (المعزول) على

عطالته أي على حالته السكونية أو الحركية. يعني يبقى ساكنًا إذا كان ساكنًا في الأصل، أو يتحرك بحركة مستقيمة منتظمة بالنسبة لمعلم (R) عطالي (٥,٦٢)

ب) قانون الحركة: هي معلم عطالي (R) يتناسب

تفسير الدفع الخطي لجسيم مع محصلة القوى التي يطبق لها

$$\vec{F} = m \frac{d\vec{v}}{dt}$$
 (٥,٦٥)

ج) مبدأ الفعلين المتبادلين

إذا أثرت جسيمة A على جسيمة أخرى B بقوة $\vec{F}_{A/B}$ فإن الجسيمة B تؤثر كذلك على A بقوة $\vec{F}_{B/A}$ وتماثلها في الاتجاه

$$\vec{F}_{A/B} = -\vec{F}_{B/A}$$
 (٥,٥)

وهذا يبرهن ما لاحظنا من أن الحالة الحركية لـ A بالنسبة لـ B

(2) معي الواحديات القطبية (ρ, θ) (ϵ, ρ, h)

$$\dot{\rho} = \dot{\rho} - \rho \dot{\theta}^2 \quad (0,5)$$

$$\dot{\theta} = 2\dot{\rho}\dot{\theta} + \rho\ddot{\theta} \quad (0,5)$$

مع $\dot{\rho} = \frac{d\rho}{dt}$; $\dot{\theta} = \frac{d\theta}{dt}$; $\ddot{\rho} = \frac{d^2\rho}{dt^2}$ $\dot{\theta} = \frac{d\theta}{dt}$

الطلاقة من قانون الحركة $\vec{F} = m\vec{a}$

$$F_\rho = m(\ddot{\rho} - \rho\dot{\theta}^2) \quad (0,5)$$

$$F_\theta = m(2\dot{\rho}\dot{\theta} + \rho\ddot{\theta}) \quad (0,5)$$

نحصل على

(3) حساب $\frac{d}{dt}(\rho\dot{\theta})$ (ϵ, ρ, h)

$$\frac{d}{dt}(\rho\dot{\theta}) = 2\dot{\rho}\dot{\theta} + \rho\ddot{\theta} = \rho\dot{\theta} \quad (0,75)$$

إذا كان المقدار $\rho\dot{\theta}$ ثابتاً فإن $\rho\dot{\theta} = 0$ $\neq 0$ $\neq 0$ $\neq 0$

$F_\theta = 0$ وهذا يعني أن $\vec{F} = m\dot{\rho}\vec{u}_\theta$

$$\vec{F} = F_\rho \vec{u}_\rho = F_\rho \frac{\partial \vec{n}}{\partial \rho} \quad (0,5)$$

بمعنى أن حامله F يسوي الشعلة "0" وبالنسبة فالقوة مركزية مركزها "0"

(0,5)

بما أن كل جسم الأرض يدار بقوة جاذبية من طرف الشمس

$$F = \frac{G M_m M_s}{R_0^2}$$

$$\Sigma \vec{F} = m \vec{g}$$

مردفه قائلون الحركة

$$\textcircled{1} \quad G \frac{M_m M_s}{R_0^2} = m g = M_m \frac{v^2}{R_0}$$

$$R_0 \omega^2 = g = \frac{v^2}{R_0} \quad \text{حركة دائرية}$$

$$G \frac{M_m M_s}{R_0^2} = M_m R_0 \omega^2$$

$$\textcircled{0,5} \quad T = \frac{2\pi}{\omega}$$

و بيان الارض شكل دورية حتى

$$G \frac{M_s}{R_0^2} = R_0 \frac{4\pi^2}{T^2}$$

$$\omega = \frac{2\pi}{T}$$

$$\textcircled{0,5}$$

$$T^2 = \frac{4\pi^2 R_0^3}{G M_s}$$

←

الشركتين المتكافئتين

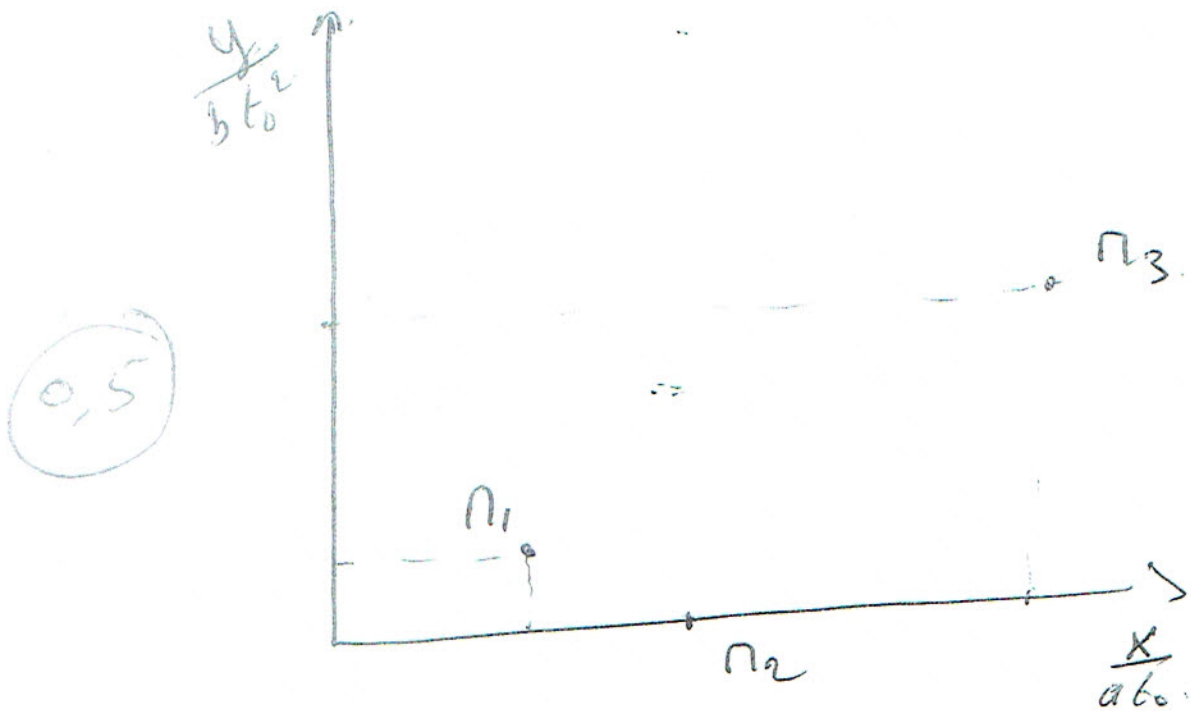
$$x(t) = at \quad ; \quad y(t) = b(t-t_0)^2$$

الدراسة الحركية

$$\pi_1(t_0) \rightarrow \left(\frac{at_0}{2}, \frac{bt_0^2}{4} \right) \Rightarrow \begin{cases} x_1 = \frac{at_0}{2} \Rightarrow \frac{x_1}{at_0} = \frac{1}{2} \\ y_1 = \frac{bt_0^2}{4} \Rightarrow \frac{y_1}{bt_0^2} = \frac{1}{4} \end{cases}$$

$$\pi_2(t_0) \rightarrow (at_0, 0) \Rightarrow \begin{cases} x_2 = at_0 \Rightarrow \frac{x_2}{at_0} = 1 \\ y_2 = 0 \Rightarrow \frac{y_2}{bt_0^2} = 0 \end{cases}$$

$$\pi_3(2t_0) \rightarrow (2at_0, bt_0^2) \Rightarrow \begin{cases} x_3 = 2at_0 \Rightarrow \frac{x_3}{at_0} = 2 \\ y_3 = bt_0^2 \Rightarrow \frac{y_3}{bt_0^2} = 1 \end{cases}$$



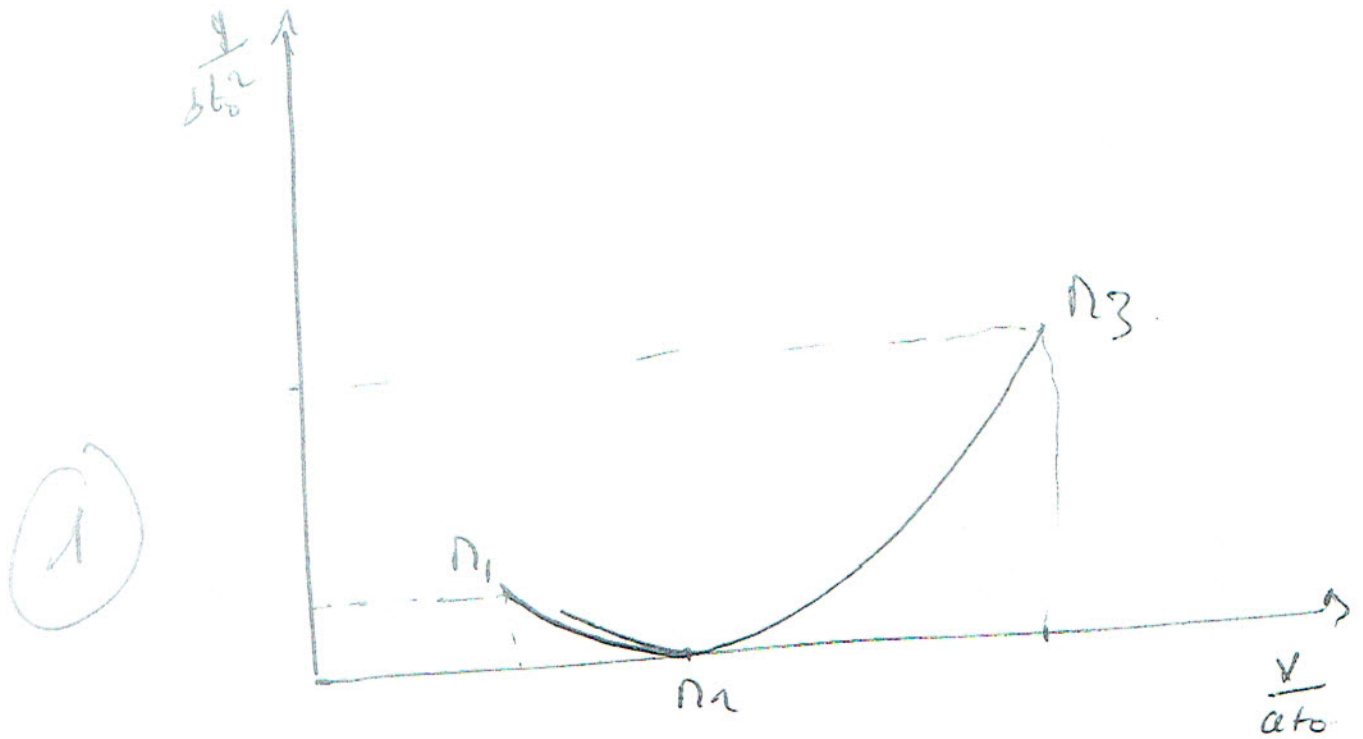
(2) إيجاد متساوية التوقيت

$$(1) \quad x = at \Rightarrow t = \frac{x}{a}$$

وبالتحديد في y نحصل على

$$y = b \left(\frac{dx}{a} - t_0 \right)^2 = b t_0^2 \left(\frac{dx}{a t_0} - 1 \right)^2$$

وهي معادلة قطع مكافئ



(3) حساب شعاع السرعة

$$\vec{v} = \begin{cases} \frac{dx}{dt} = a & (0,5) \\ \frac{dy}{dt} = 2b(t-t_0) & (0,5) \end{cases}$$

$$\vec{v} = a\vec{i} + 2b(t-t_0)\vec{j}$$

$$\|\vec{v}\| = \sqrt{a^2 + 4b^2(t-t_0)^2} = a \sqrt{1 + \frac{4b^2}{a^2}(t-t_0)^2} \quad (0,5)$$

$$\vec{a} = \begin{cases} \frac{dv_x}{dt} = 0 & (0,5) \\ \frac{dv_y}{dt} = 2b > 0 & (0,5) \end{cases}$$

الحركة مدارية وفق المحاور x و y ومساواة وفق المحاور y وهذا يعني ان المسار قطع مكافئ - $(0,5)$

الدراسة الدينامية

$(0,75)$ $\vec{R} = \vec{F}_m + \vec{N} + \vec{P}$ (4)

وحسب قانون الحركة فإن $\vec{R} = m \vec{\gamma}$
 من السؤال فإن $\vec{a} = \vec{\gamma} = \frac{1}{2} \vec{j}$
 وهذا يعني ان \vec{R} موجبة نحو الأعلى

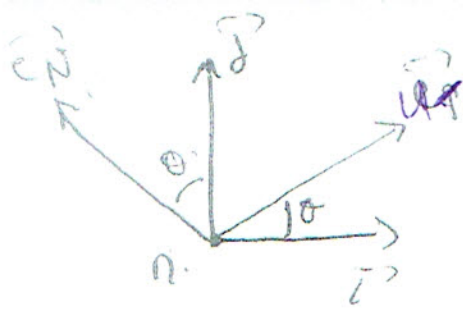
$(0,75)$ $\vec{R} = 2b m \vec{j}$

(5) في المعلوم الذاتي عبارة لطايع السرعة يدون

$(0,5)$ $\vec{v}_T = \frac{\vec{v}}{\|\vec{v}\|}$

$$\vec{v}_T = \frac{a \vec{i} + 2b(t-t_0) \vec{j}}{a \sqrt{1 + 4 \frac{b^2}{a^2} (t-t_0)^2}}$$

$\vec{v}_T = \left(\begin{array}{l} \frac{a}{\|\vec{v}\|} \\ \frac{2b(t-t_0)}{\|\vec{v}\|} \end{array} \right)$ $(0,75)$



$$\vec{u} = \cos\theta \vec{i} + \sin\theta \vec{j}$$

$$\vec{u}_N = -\sin\theta \vec{i} + \cos\theta \vec{j}$$

$$\cos\theta = \frac{a_1}{\|\vec{v}\|} \quad ; \quad \sin\theta = \frac{2b(t-t_0)}{\|\vec{v}\|}$$

$$\vec{e}_N = \begin{pmatrix} -\frac{2b(t-t_0)}{\|\vec{v}\|} \\ \frac{a_1}{\|\vec{v}\|} \end{pmatrix} \quad (0,75)$$

$$\vec{N} = N \vec{e}_N \quad \vec{F}_{pm} = F_m \vec{e}_T$$

$$\vec{P} = -mg \vec{j} \quad \vec{f} = 2b \vec{j}$$

\vec{e}_N and \vec{e}_T are perpendicular to \vec{v}

$$v = \|\vec{v}\|$$

$$\vec{e}_T = \frac{a_1}{v} \vec{i} + \frac{2b(t-t_0)}{v} \vec{j}$$

$$v \vec{e}_T = a_1 \vec{i} + 2b(t-t_0) \vec{j} \quad (1)$$

$$v \vec{e}_N = -2b(t-t_0) \vec{i} + a_1 \vec{j} \quad (2)$$

$$2b v(t-t_0) \vec{e}_T = 2a_1 b(t-t_0) \vec{i} + 4b^2(t-t_0)^2 \vec{j} \quad \leftarrow 2b(t-t_0) v(1)$$

$$a_1 v \vec{e}_N = -2ab(t-t_0) \vec{i} + a_1^2 \vec{j} \quad \leftarrow a_1 v(2)$$

(6)

$$\begin{cases} 2b v(t-t_0) \vec{e}_T = 2ab(t-t_0) \vec{e}_T + 4b^2(t-t_0)^2 \vec{j} \\ a N \vec{e}_N = -2ab(t-t_0) \vec{e}_T + a^2 \vec{j} \end{cases}$$

$$v \{ 2b(t-t_0) \vec{e}_T + a \vec{e}_N \} = \{ a^2 + 4b^2(t-t_0)^2 \} \vec{j}$$

$$N \{ 2b(t-t_0) \vec{e}_T + a \vec{e}_N \} = \|v\|^2 \vec{j}$$

$$\Rightarrow \vec{j} = \frac{2b(t-t_0) \vec{e}_T + \frac{a}{\|v\|} \vec{e}_N}{1} \quad (1)$$

$$\vec{N} + \vec{F}_m + \vec{P} = 2mb \vec{j}$$

$$N \vec{e}_N + F_m \vec{e}_T - mg \frac{2b(t-t_0) \vec{e}_T - \frac{mg a}{\|v\|} \vec{e}_N}{\|v\|} = 2mb \left\{ \frac{2b(t-t_0) \vec{e}_T + \frac{a}{\|v\|} \vec{e}_N}{\|v\|} \right\}$$

\vec{e}_N و \vec{e}_T (7)

$$N - \frac{mg a}{\|v\|} = \frac{2mb \cdot a}{\|v\|}$$

$$\Rightarrow N = \frac{a m}{\|v\|} (g + 2b) \quad (8, 7A)$$

$$F_m - \frac{2b mg (t-t_0)}{\|v\|} = \frac{4mb^2 (t-t_0)}{\|v\|}$$

$$F_m = \frac{2mb(t-t_0)}{\|v\|} (g + 2b) \quad (8, 7B)$$

بما أن $g > 0$ و $b > 0$ فلا يمكن أن تكون N أو F_m سلبية

①

تحتوي على بعض F لوت

(24)

امتحان في مقياس الفيزياء 1

تمرين 1 (7 نقاط): تتحرك نقطة مادية في المعلم (Ox , Oy) وفق المعادلة الزمنية :

$$x(t) = t \quad \text{و} \quad y(t) = (t - 1)^2$$

- 1- عين معادلة المسار ثم مثله في المعلم. حدد نقطة بداية الحركة M_0 . (1.5)
- 2- استخرج عبارتي شعاعي السرعة \vec{V} والتسارع $\vec{\gamma}$. اوجد قيمة شعاع السرعة الابتدائية \vec{V}_0 ومثله على المسار. (2)
- 3- احسب شعاعي التسارع المماسي $\vec{\gamma}_T$ والناظمي $\vec{\gamma}_N$ ثم استخرج عبارة نصف قطر الانحناء. (3.5)
- 4- على مسار النقطة المتحركة : ا- أين تكون الحركة متسارعة ب- أين تكون الحركة متباطئة ج- أين تكون طويلة السرعة صغرى. في الحالة الاخيرة ج- مثل شعاعي السرعة والتسارع على المسار واستنتج قيمة نصف قطر الانحناء. (1.5)

تمرين 2 (7 نقاط) : شخص كتلته m يتزحلق على مستوي مائل AB طوله L وزاوية ميله α مع وجود احتكاك معاملته f بحيث $f = \frac{\|\vec{T}\|}{\|\vec{N}\|}$ (\vec{T} تمثل قوة الاحتكاك المماسية و \vec{N} قوة رد الفعل الناظمية). ينطلق الشخص من النقطة A بدون سرعة ابتدائية. (8.5)

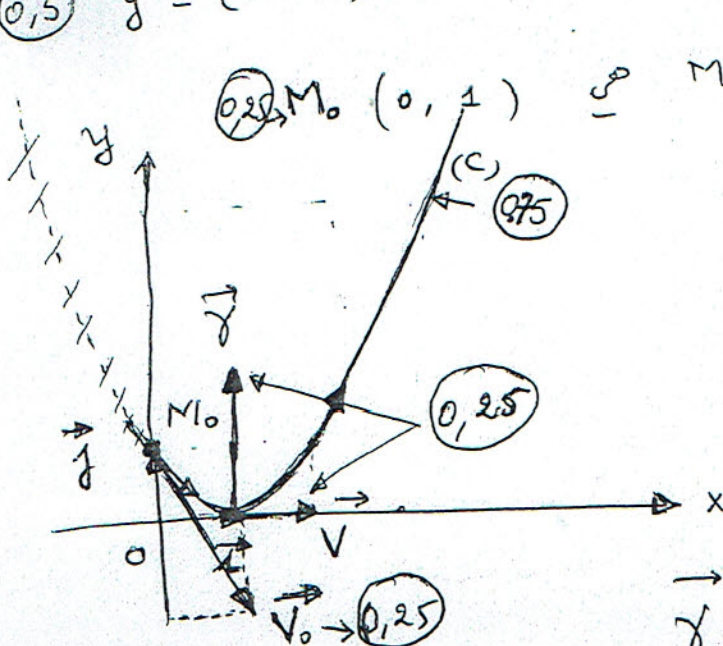
- 1- اكتب المعادلة الاساسية للتحريرك ثم استنتج السرعة التي يصل بها إلى نهاية المنحدر عند النقطة B . (3)
- 2- عند نهاية المستوي المائل يستمر المتزحلق على مستوي أفقي BC بنفس معامل الاحتكاك. استنتج المسافة التي يقطعها المتزحلق على BC حتى يتوقف. (2.25)
- 3- اعد الاجابة على السؤاليين السابقين باستعمال مفهوم الطاقة الميكانيكية. (3.25)

تمرين 3 (7 نقاط) : في المسوي (Oy , Ox) لجملة الاحداثيات الديكارتية نعتبر حقل القوة $\vec{F} = 2xy\vec{i} + x^2\vec{j}$ والنقاط $C(2,4)$, $B(0,4)$, $A(2,0)$ (7)

- 1- احسب العمل لنقل نقطة مادية توجد تحت تأثير هذه القوة من المبدأ O إلى النقطة C على المسارات التالية:
ا- على القطعة المستقيمة OA ثم القطعة المستقيمة AC . ب- على القطعة المستقيمة OB ثم القطعة المستقيمة BC . ج- على القطع المكافئ $y = x^2$. ماذا تلاحظ؟ بين أن حقل القوة \vec{F} محافظ. (4)
- 2- من بين الدوال السلمية التالية أيهم تمثل الطاقة الكامنة للقوة \vec{F} : $E_p = -xy^2 + C$ ، $E_p = -2x^2y + C$ ثم $E_p = -x^2y + C$ (2)
- 3- اعد حساب عمل القوة \vec{F} بين النقطتين O و C باستعمال الطاقة الكامنة. (4)

تصحيح امتحان الفيزياء 1

تمرين 1 : 1 - معادلة المسار : $y = (x-1)^2 = x^2 - 2x + 1$; (0,5)



$$\vec{V} = \vec{i} + 2(t-1)\vec{j} \quad (0,75)$$

$$\vec{a} = 2\vec{j} \quad (0,75)$$

$$\vec{V}_0 = \vec{i} - 2\vec{j} \quad (0,25)$$

$$v = \sqrt{4t^2 - 8t + 5}$$

$$\delta = \frac{4t - 4}{\sqrt{4t^2 - 8t + 5}}$$

$$\gamma_T = \frac{d\|\vec{V}\|}{dt} \cdot \vec{u}_T = \frac{\vec{V} \cdot \vec{\delta}}{\|\vec{V}\|} \cdot \vec{u}_T = -3$$

$$\vec{u}_T = \frac{\vec{V}}{\|\vec{V}\|} = \frac{\vec{i} + 2(t-1)\vec{j}}{\sqrt{1 + 4(t-1)^2}}, \quad \frac{\vec{V} \cdot \vec{\delta}}{\|\vec{V}\|} = \frac{4(t-1)}{\sqrt{1 + 4(t-1)^2}} \quad (0,5)$$

$$\vec{\gamma}_T = \frac{4(t-1)}{1 + 4(t-1)^2} \cdot \vec{i} + \frac{8(t-1)^2}{1 + 4(t-1)^2} \cdot \vec{j} \quad (1)$$

$$\vec{\gamma}_N = \vec{\gamma}_v - \vec{\gamma}_T = \frac{-4(t-1)}{1 + 4(t-1)^2} \cdot \vec{i} + \frac{2}{1 + 4(t-1)^2} \cdot \vec{j} \quad (1)$$

$$\|\vec{\gamma}_N\|^2 = \frac{16(t-1)^2}{[1 + 4(t-1)^2]^2} + \frac{4}{[1 + 4(t-1)^2]^2} = \frac{4[1 + 4(t-1)^2]}{[1 + 4(t-1)^2]^2}$$

$$\|\vec{\gamma}_N\| = \frac{2}{\sqrt{1 + 4(t-1)^2}} \quad (0,5) \quad \text{أو} \quad \|\vec{\gamma}_N\| = \frac{\|\vec{V} \wedge \vec{\delta}\|}{\|\vec{V}\|} = \frac{2}{\sqrt{1 + 4(t-1)^2}}$$

$$\|\vec{\gamma}_N\| = \frac{v^2}{R} \Rightarrow R = \frac{v^2}{\|\vec{\gamma}_N\|} = \frac{[1 + 4(t-1)^2]^{3/2}}{2} \quad (0,5)$$

(1)

4- الحركة متسارعة : $\gamma_T > 0 \Leftrightarrow t > 1$ أو $x > 1$

لأن : $\gamma_T = \frac{4(t-1)}{\sqrt{1+4(t-1)^2}}$

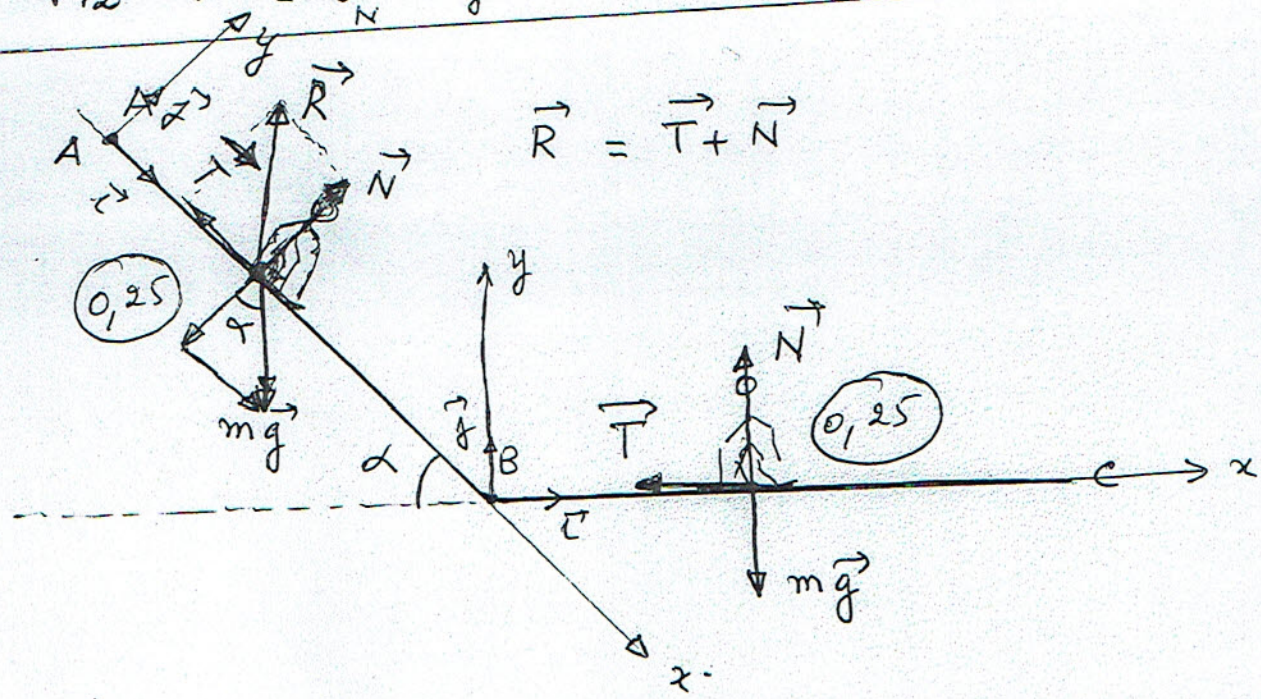
ب- الحركة متباطئة : $\gamma_T < 0 \Leftrightarrow t < 1$ أي $x < 1$

ج- أصغر قيمة للسرعة $\|\vec{V}\|$ هي لما : $\gamma_T = 0$ أي : $t = 1$

$(\gamma_T = 0 \Leftrightarrow \gamma_T = \frac{d\|\vec{V}\|}{dt} = 0)$

لما : $t = 1 \Leftrightarrow \vec{V} = \vec{i}$ ، $\vec{R} = \vec{N} = 2\vec{j}$ ، $R = 1/2$

تمرين 2 :



1- المعادلة الأساسية للحريك : $\vec{T} + \vec{N} + m\vec{g} = m\vec{\gamma}$

$m\vec{g} = \begin{pmatrix} mg \sin \alpha \\ -mg \cos \alpha \end{pmatrix}$

في المربع (ox, oy) : $\vec{T} = -T\vec{i}$ ، $\vec{N} = N\vec{j}$

و بما أنه لا توجد حركة في y : $\vec{\gamma} = \frac{d^2x}{dt^2} \vec{i} + \frac{d^2y}{dt^2} \vec{j}$

الآن : $\vec{\gamma} = \frac{d^2x}{dt^2} \vec{i} \Leftrightarrow oy = 0$

$-T\vec{i} + N\vec{j} + mg \sin \alpha \vec{i} - mg \cos \alpha \vec{j} = m \frac{d^2x}{dt^2} \vec{i}$

(2)

المعادلة الشعاعية تكون

$$\begin{cases} N - mg \cos \alpha = 0 & (1) \leftarrow 0,25 \\ -T + mg \sin \alpha = m \frac{d^2 x}{dt^2} & (2) \leftarrow 0,25 \end{cases}$$

$$N = mg \cos \alpha \leftarrow (1)$$

$$T = f \cdot mg \cos \alpha \leftarrow f = \frac{\|\vec{T}\|}{\|\vec{N}\|} \leftarrow 0,25$$

وعندما نفرض في (2) نجد: $\frac{d^2 x}{dt^2} = \gamma_x = g(\sin \alpha - f \cos \alpha) = cte \leftarrow 0,25$

الحركة مستقيمة متغيرة بانتظام $\Rightarrow 2 \gamma_x (x - x_0) = v^2 - v_0^2 \Rightarrow 2 \gamma_x L = v_B^2 - v_A^2 = v_B^2 \leftarrow 0,25$

$$v_B^2 = 2g L (\sin \alpha - f \cos \alpha) \leftarrow 0,25 \quad + 0,25$$

$$v_B = \sqrt{2g \cdot L \cdot (\sin \alpha - f \cos \alpha)} \quad \text{أو:}$$

2- على الجزء BC لدينا دائما: $\vec{T} + \vec{N} + m\vec{g} = m\vec{\gamma} \leftarrow 0,15$

$$\vec{\gamma} = \frac{d^2 \vec{x}}{dt^2}, \quad \vec{N} = N \vec{j}, \quad m\vec{g} = -mg \vec{j}, \quad \vec{T} = -T \vec{i}$$

وعندما نفرض في المعادلة الأساسية نجد:

$$\begin{cases} N = mg & (1) \leftarrow 0,25 \\ m \frac{d^2 x}{dt^2} = -T & (2) \leftarrow 0,25 \end{cases}$$

$$\gamma_x = -f \cdot g = cte \leftarrow 0,25 \quad T = f \cdot N = f \cdot mg$$

$$-2 \cdot f \cdot g \cdot x = -v_B^2 \Rightarrow x = \frac{v_B^2}{2fg} = \frac{2gL(\sin \alpha - f \cos \alpha)}{2fg}$$

المسافة التي يتحركها حتى يتوقف: $x = \frac{2L(\sin \alpha - f \cos \alpha)}{2f} \leftarrow 0,25 + 0,25$

3- يمكن الحصول على نفس النتائج باستخدام نظرية الطاقة الحركية

$W = \Delta E_c$ (0,5) أو القانون: $W_{nc} = \Delta E$

حيث W_{nc} هو عمل القوى الغير محافظة و E الطاقة الميكانيكية
 نستعمل هنا نظرية الطاقة الحركية:

على المستقيم AB القوى العاملة هي \vec{T} و $mg \sin \alpha \cdot \vec{l}$ و القوى \vec{N} و $mg \cos \alpha \cdot \vec{f}$ عمودية على المسار ox اذن لا تسبب عملاً.

$dW = \vec{F} d\vec{l}$ $\left\{ \begin{array}{l} \vec{F} = -T \vec{i} + mg \sin \alpha \cdot \vec{f} \\ d\vec{l} = dx \cdot \vec{i}, T = f \cdot mg \cos \alpha \end{array} \right.$ (0,25)

(0,5) $dW = (-f mg \cos \alpha + mg \sin \alpha) dx$

$W_A^B = \int_0^L (-f \cdot mg \cos \alpha + mg \sin \alpha) \cdot dx = \Delta E_c$

(0,25) $\rightarrow mg [\sin \alpha - f \cos \alpha] \cdot L = \frac{1}{2} m (V_B^2 - V_A^2)$ (0,25)

(0,25) $\rightarrow \boxed{V_B^2 = 2g L (\sin \alpha - f \cos \alpha)}$

فوق المستقيم BC القوى العاملة هي \vec{T} و $T = fmg$

(0,5) $W_B^x = \int_0^x -f \cdot mg dx = \frac{1}{2} m (V_x^2 - V_B^2) = -\frac{1}{2} m V_B^2$

$-f \cdot mg \cdot x = -\frac{1}{2} m V_B^2$

$x = \frac{2L(\sin \alpha - f \cos \alpha)}{2f} \rightarrow x = \frac{V_B^2}{2 \cdot f \cdot g} = \frac{2g L (\sin \alpha - f \cos \alpha)}{2 \cdot f \cdot g}$ (0,5)

(0,5) $dW = \vec{F} \cdot d\vec{l} = 2xy dx + x^2 dy$

$d\vec{l} = dx \vec{i} + dy \vec{j}$ لأن

$W_0^c = W_0^A + W_A^c = \int_{0, \overline{OA}} 2xy dx + \int_{A, \overline{Ac}} x^2 dy$ (0,5) -P -1

$x = 2$; \overline{AC} فوق و $y = 0$; \overline{OA} فوق

$W_0^c = \int_0^4 4 dy = 16 [J]$ (0,25)

$W_0^c = W_0^B + W_B^c = \int_{0, \overline{OB}} x^2 dy + \int_{B, \overline{Bc}} 2xy dx$ (0,5) -C

$y = 4$; \overline{Bc} فوق و $x = 0$; \overline{OB} فوق

$W_0^c = \int_0^2 8x dx = \left[\frac{8x^2}{2} \right]_0^2 = 16 [J]$ (0,25)

$W_0^c = \int_0^2 2xy dx + \int_0^4 x^2 dy$; $y = x^2$; (0,5) -D

$W_0^c = \int_0^2 2x^3 dx + \int_0^4 y dy = \left[\frac{2x^4}{4} \right]_0^2 + \left[\frac{y^2}{2} \right]_0^4$ (0,25)

$W_0^c = 8 + 8 = 16 [J]$ (0,25)

لاحظ أن العمل هو نفسه في الحالات الثلاثة \vec{F} قد تكون محافظة

\vec{F} محافظة $\iff \frac{\partial F_x}{\partial y} = \frac{\partial F_y}{\partial x}$ وعند الحساب نجد

(0,5) $\frac{\partial F_x}{\partial y} = \frac{\partial F_y}{\partial x} = 2x \implies \vec{F}$ محافظة (-5)

2- E_p هي الطاقة الكامنة لـ \vec{F} $\Leftrightarrow \vec{F} = -\text{grad } E_p$ (0, 15)

لما: $E_p = -xy^2 + c$ $\Leftrightarrow \vec{F} \neq -\text{grad } E_p = +y^2 \vec{i} + 2yx \vec{j}$ (5)

لما: $E_p = -2x^2y + c$ $\Leftrightarrow \vec{F} \neq -\text{grad } E_p = 4xy \vec{i} + 2x^2 \vec{j}$ (15)

لما: $E_p = -x^2y + c$ $\Leftrightarrow \vec{F} = -\text{grad } E_p = 2xy \vec{i} + x^2 \vec{j}$ (15)

الطاقة الكامنة لـ \vec{F} هي: $E_p = -x^2y + c$ (9, 15)

3- \vec{F} محافظة: $dW = -dE_p$ (0, 15)

$W_0^c = E_p(0) - E_p(c)$ (0, 25)

$W_0^c = 0 + 2^2 \times 4 = 16 \text{ [J]}$ (0, 25)

الامتحان الأول في الميكانيك

-التمرين 01: (04 نقاط)

تعطى في المستوي (Oxy) ، مجموعة القوى التالية:

$$\vec{F}_3 = a(x\vec{j} + y\vec{i}) \quad (1,5) \quad , \quad \vec{F}_2 = ax\vec{i} + by\vec{j} \quad (1,5) \quad , \quad \vec{F}_1 = ay\vec{i} \quad (1)$$

حدد من أجل كل قوة إن أمكن، عبارة الطاقة الكامنة المرفقة، مبررا إجابتك بما يلزم.

-التمرين 02: (09 نقاط)

نقطة مادية M كتلتها m ، تتحرك داخل المستوي (Oxy) ، وفق المعادلة الزمنية للتسارع المعرفة كما يلي :

$$\gamma_y = -12 \cdot \cos(2t) \quad , \quad \gamma_x = -8 \cdot \sin(2t)$$

حيث في اللحظة الابتدائية كان لدينا: $\vec{V}(0) = 4\vec{i}$ و $M(0) = (0, 3)$

- 1,5 - أحسب مركبتي السرعة و استنتج طوليتها
- 2 - أحسب فاصلتي النقطة M بدلالة الزمن، ثم استنتج معادلة مسارها، مثله على الرسم و حدد نقطة بداية الحركة
- 1 - عند اللحظة: $t = \frac{\pi}{3}$ ، حدد قيمة كل من السرعة و التسارع و مثل ذلك على المسار
- 1,5 - أحسب الزاوية بين شعاعي السرعة و التسارع، ثم حدد الأزمنة و مثل النقاط التي يكونان فيها متعامدين، هل يمكن لهما أن يكونا متوازيين، ناقش ذلك
- 1,5 - أحسب الزاوية بين شعاع الموقع \vec{OM} و شعاع التسارع $\vec{\gamma}$ ، ماذا تلاحظ كيف نسمي هذه الحركة
- 1,5 - أحسب الطاقة الكامنة، ثم استنتج الطاقة الميكانيكية الكلية للجمة، ماذا تلاحظ.

-التمرين 03: (09 نقاط)

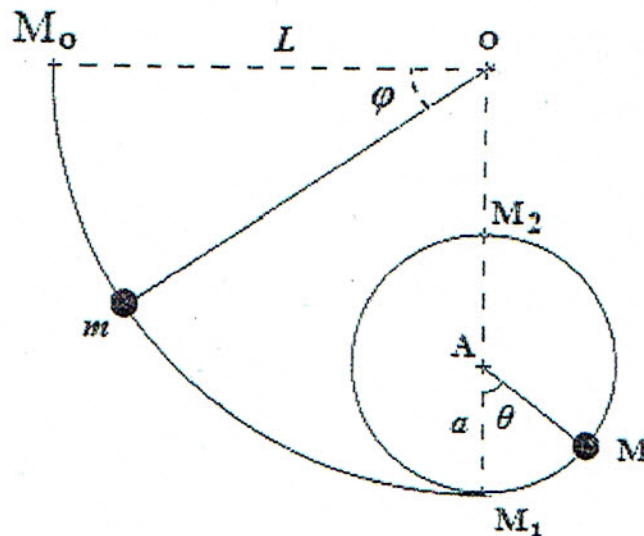
نواس بسيط طوله L و كتلته m ، مثبت عند النقطة O ، نتركه يسقط من النقطة M_0 ($\varphi = 0$) (أنظر الشكل) بحيث يكون الخيط مشدودا تماما.

2,5 - أحسب سرعة الكتلة m عندما تصل إلى النقطة M_1 ($\varphi = \frac{\pi}{2}$)

5 - نثبت مسمارا عند النقطة A ، بحيث تكون المسافة $AM_1 = a$ ، أحسب عند النقطة الكيفية M ، سرعة الكتلة m و توتر الخيط.

1 - استنتج قيمة التوتر عند النقطة M_2

0,5 - حدد قيمة المقدار a لكي تستمر حركة الكتلة m ، دائرية حول المركز A



1

2016 / 2015

تصحیح امتحان الفيزياء 1

تسرين 01: القوة \vec{F} لها طاقة كامنة \Leftrightarrow محافظة \vec{F} أي : $\text{Rot } \vec{F} = \vec{0}$ أو $\frac{\partial F_x}{\partial y} = \frac{\partial F_y}{\partial x}$ (0,5)

* في حالة \vec{F}_1 : $\frac{\partial F_{1x}}{\partial y} = a$ و $\frac{\partial F_{1y}}{\partial x} = 0$ \Leftrightarrow \vec{F}_1 ليست محافظة (0,5)

* في حالة \vec{F}_2 : $\frac{\partial F_{2x}}{\partial y} = \frac{\partial F_{2y}}{\partial x} = 0$ \Leftrightarrow \vec{F}_2 محافظة (0,25)

إذن يمكن أن نكتب : $\vec{F}_2 = -\text{grad } E_{p2}$ حيث E_{p2} هي الطاقة الكامنة لـ \vec{F}_2 من العلاقة السابقة نجد :

$$\left\{ \begin{array}{l} E_{p2}(x, y) = -\frac{ax^2}{2} + f(x) + c \quad (0,25) \\ E_{p2}(x, y) = -\frac{by^2}{2} + g(x) + c \quad (0,25) \end{array} \right. \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial E_{p2}}{\partial x} = -ax \quad (0,25) \\ \frac{\partial E_{p2}}{\partial y} = -bx \quad (0,25) \end{array} \right.$$

مقارنة العبارتين لـ $E_{p2}(x, y)$ نستنتج أن :

$$\boxed{E_{p2}(x, y) = -\frac{ax^2}{2} - \frac{by^2}{2} + c} \quad (0,25)$$

* في حالة \vec{F}_3 : $\frac{\partial F_{3x}}{\partial y} = \frac{\partial F_{3y}}{\partial x} = a$ \Leftrightarrow \vec{F}_3 محافظة (0,25)

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial E_{p3}}{\partial x} = -ay \quad (0,5) \\ \frac{\partial E_{p3}}{\partial y} = -ax \quad (0,5) \end{array} \right. \Leftrightarrow \vec{F}_3 = -\text{grad } E_{p3} \quad (0,25)$$

و عند تكامل المشتقتين الجزئيتين لـ E_{p3} نجد :

$$\boxed{E_{p3}(x, y) = -axy + c} \quad (0,5)$$

حل التمرين الثاني (02) :-

حساب عبارة السرعة : لدينا $V_x = \int a_x dt + V_{x0}$ و $V_y = \int a_y dt + V_{y0}$

نجد : $V_x = 4 \cos(2t) + V_{x0}$ و $V_y = -6 \sin(2t) + V_{y0}$

عند $t=0$: $V_x(0) = 4 \Rightarrow V_{x0} = 0$ و $V_y(0) = 0 \Rightarrow V_{y0} = 0$

ومن هنا $V_x = 4 \cos(2t)$ و $V_y = -6 \sin(2t)$

و طولية السرعة : $\|\vec{V}\| = \sqrt{V_x^2 + V_y^2} = \sqrt{16 \cos^2(2t) + 36 \sin^2(2t)}$

حساب فاصلة النقطة M : $x = \int V_x dt + x_0$ و $y = \int V_y dt + y_0$

نجد : $x = 2 \sin(2t) + x_0$ و $y = 3 \cos(2t) + y_0$

عند $t=0$: $x(0) = 0 \Rightarrow x_0 = 0$ و $y(0) = 3 \Rightarrow y_0 = 0$

ومن هنا $x = 2 \sin(2t)$ و $y = 3 \cos(2t)$

$$\frac{x^2}{4} + \frac{y^2}{9} = 1$$

معادلة المسار فصل عليهما من الفاصلة نجد

وهو عبارة عن قطع ناقص محوره الكبير

حسب المحور \vec{Oy} - أنصاف أقطاره 2 و 3

- تبدأ الحركة عن $t=0$ ومنه

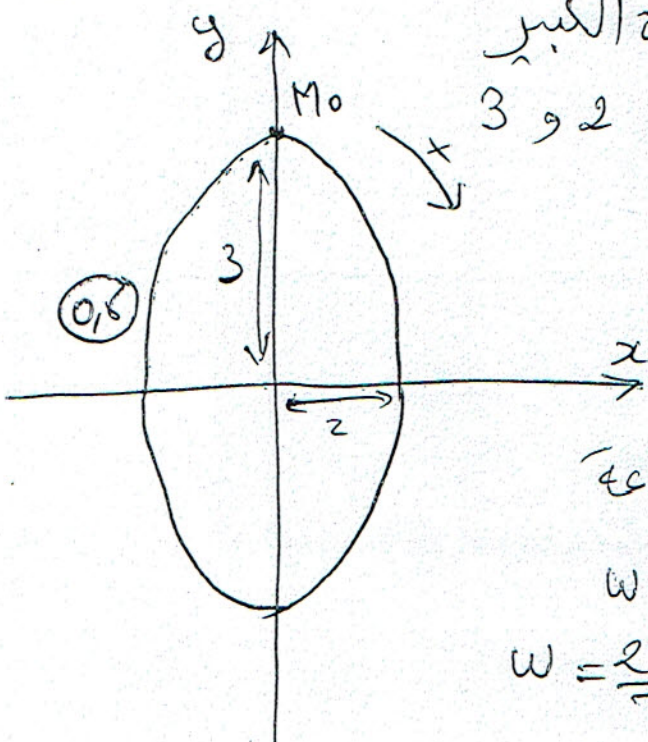
$$M_0 = M(0) \begin{cases} x(0) = 0 \\ y(0) = 3 \end{cases}$$

وتكون الحركة عكس عقارب الساعة

- من العلاقة نلاحظ أن $\omega t = 2t$

أي أن $\omega = 2$ ونعرف أن $\omega = \frac{2\pi}{T}$

... T ... الحركة



3

$$T = \pi s$$

فيجد أن الدور:

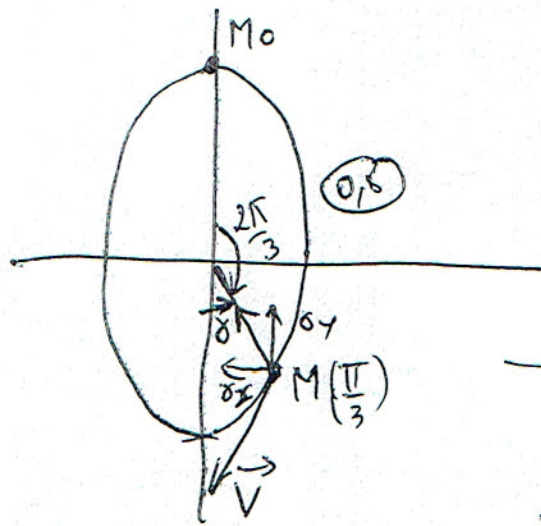
لذلك فعند اللحظة $t = \frac{\pi}{3}$ فإن الزاوية الموافقة هي $\theta = \frac{2\pi}{3}$

$$\begin{cases} V_x = 4 \cos\left(\frac{2\pi}{3}\right) = -2 \\ V_y = -6 \sin\left(\frac{2\pi}{3}\right) = -3\sqrt{3} \end{cases}$$

(0, 25)

$$\begin{cases} \delta_x = -8 \sin\left(\frac{2\pi}{3}\right) = -4\sqrt{3} \\ \delta_y = -12 \cos\left(\frac{2\pi}{3}\right) = 6 \end{cases}$$

(0, 25)



حساب الزاوية $(\vec{V}, \vec{\delta})$:

$$\vec{V} \cdot \vec{\delta} = \|\vec{V}\| \cdot \|\vec{\delta}\| \cdot \cos(\vec{V}, \vec{\delta})$$

لدينا

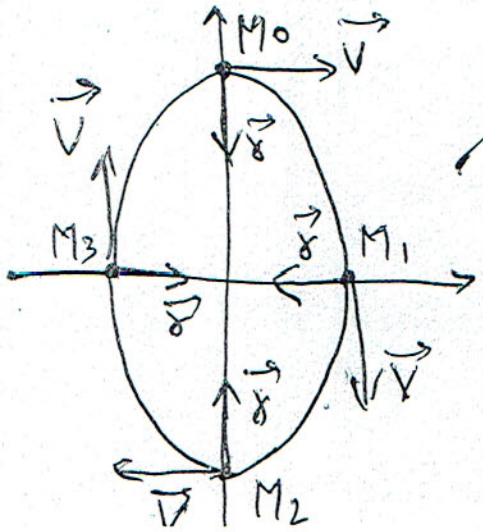
$$\cos(\vec{V}, \vec{\delta}) = \frac{-32 \cos(2t) \cdot \sin(2t) + 72 \cos(2t) \cdot \sin(2t)}{\sqrt{16 + 20 \sin^2(2t)} \times \sqrt{64 \sin^2(2t) + 144 \cos^2(2t)}}$$

ومنه

$$\cos(\vec{V}, \vec{\delta}) = \frac{5 \cos(2t) \cdot \sin(2t)}{\sqrt{4 + 5 \sin^2(2t)} \times \sqrt{9 - 5 \sin^2(2t)}} \quad (0, 5)$$

- يكون \vec{V} و $\vec{\delta}$ متعامدان عندما: $\vec{V} \cdot \vec{\delta} = 0$

$$\left. \begin{aligned} (K=0, 1) \quad 2t = \frac{\pi}{2} + K\pi &\leftarrow \cos(2t) = 0 \text{ إما!} \\ (K=0, 1) \quad 2t = K\pi &\leftarrow \sin(2t) = 0 \text{ أو} \end{aligned} \right\} \leftarrow \cos(2t) \cdot \sin(2t) = 0 \text{ أي}$$



هذه النقاط هي:

$$\left(\begin{matrix} t_1 = \frac{\pi}{4} \\ \theta_1 = \frac{\pi}{2} \end{matrix} \right) \quad \left(\begin{matrix} t_0 = 0 \\ \theta_0 = 0 \end{matrix} \right)$$

$$\left(\begin{matrix} t_3 = \frac{3\pi}{4} \\ \theta_3 = \frac{3\pi}{2} \end{matrix} \right) \quad \left(\begin{matrix} t_2 = \frac{\pi}{2} \\ \theta_2 = \pi \end{matrix} \right)$$

(0, 5)

4- السرعة والسيار لا يمكن أن يكونا متوازيين لأن المسار منحنى

حيث لدينا $\vec{v} = \|\vec{v}\| \cdot \vec{u}_T$ و $\vec{\delta} = \|\vec{\delta}_T\| \vec{u}_T + \|\vec{\delta}_N\| \cdot \vec{u}_N$ (0.18)

لأن $\|\vec{\delta}_N\|$ غير معدوم بسبب المسار المنحنى وبالتالي $(\vec{\delta} \times \vec{v}) \neq 0$

- حساب الزاوية $(\vec{OM}, \vec{\delta})$:-

من الحسابات السابقة نجد أن

(0.5) $\vec{\delta} = -4 \cdot \vec{OM}$

$\delta_x = -4x$
 $\delta_y = -4y$

هذا يعني أن $(\vec{OM}, \vec{\delta}) = \pi$ والمقداران متعاكسان، فلاحظ

أن $\vec{\delta}$ متجه دائما نحو المركز "0" والحركة ذات سيار مركزية

- حساب الطاقة الكامنة :-

نحصل على القوة من السيار

(0.15) $\vec{F} = m \vec{\delta}$
 $= -4m \vec{OM}$

أي $\vec{F} = -4m(x \vec{i} + y \vec{j})$

(0.16) $E_p(x, y) = 4m \left(\frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{2}y^2 \right) + C$

$\left\{ \begin{array}{l} F_x = -\frac{\partial E_p}{\partial x} \\ F_y = -\frac{\partial E_p}{\partial y} \end{array} \right. \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} F_x = -4mx \\ F_y = -4my \end{array} \right.$

نجد قيمة الثابت "C" إذا اعتبرنا $E_p(0,0) = 0 \Rightarrow C = 0$ (0.21)

- حساب الطاقة الميكانيكية الكلية :-

(0.22) $E = E_c + E_p$ بالتعويض في \vec{v} و \vec{OM} بالعبارات الحاصلة

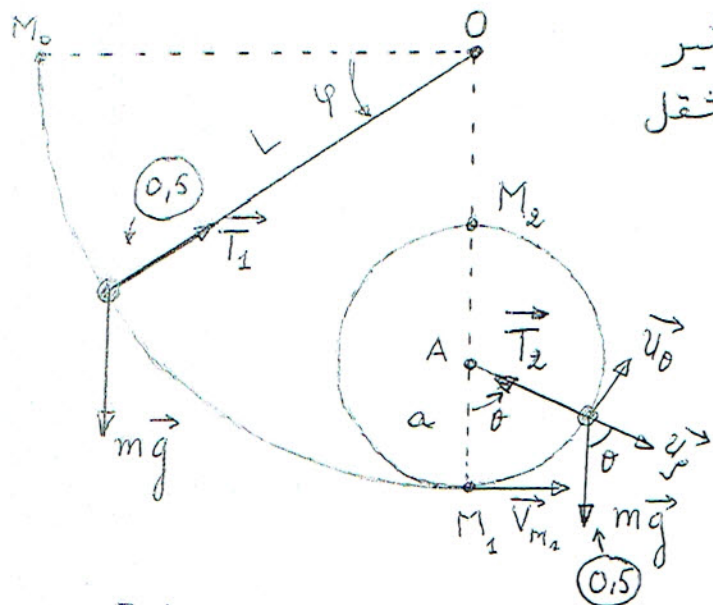
$E = m [8 \cos^2(2t) + 18 \cos^2(2t) + 18 \sin^2(2t) + 8 \sin^2(2t)]$ نجد أن :

(0.23) $E = 26m = ct$

5

تمرين 03 :

1- الكتلة m توجد دائماً تحت تأثير قوتين : \vec{T} : توتر الخيط و الثقل $m\vec{g}$. على المسار M_0M_1 ، \vec{T}_1 ، \vec{T}_2



لا تنتج عملاً لأنها دائماً عمودية عليه . الثقل $m\vec{g}$ هو القوة الوحيدة التي تعمل وهي قوة محافظة .

إذن الطاقة الميكانيكية $E = E_p + E_c$ تبقى محفوظة .

$$E_p(M_0) + E_c(M_0) = E_p(M_1) + E_c(M_1) \quad (0,5)$$

وعندما تأخذ مبدأ الطاقة الكامنة للثقل $m\vec{g}$ عند M_1 نجد :

$$mgL = \frac{1}{2} m v_{M_1}^2 \quad (0,5)$$

$$v_{M_1} = \sqrt{2gL}$$

2- عند ما يصير النواس شاقولي ، يصطدم الخيط بالمسار في A و تحصل بعد ذلك على حركة دائرية حول المركز A بسرعة ابتدائية \vec{v}_{M_1} . في كل نقطة M من المسار الكتلة m تبقى تتعرض لقوتين : الثقل $m\vec{g}$ و توتر الخيط الذي نسطحه في المرحلة الثانية من الحركة \vec{T}_2 .

في جملة الإحداثيات القطبية $(A, \vec{u}_r, \vec{u}_\theta)$ المعادلة الأساسية للحركة : $m\vec{\gamma} = \vec{T}_2 + m\vec{g}$ نر نسطحها على \vec{u}_r و \vec{u}_θ .

لدينا : $\vec{T}_2 = -T_2 \vec{u}_r$ ، $m\vec{g} = mg \cos \theta \vec{u}_r - mg \sin \theta \vec{u}_\theta$ ، $m\vec{\gamma} = m a \ddot{\theta} \vec{u}_\theta - a \dot{\theta}^2 \vec{u}_r$ مع $\vec{v} = a \dot{\theta} \vec{u}_\theta$. وعند ما نعوض نجد :

$$-T_2 + mg \cos \theta = -m a \dot{\theta}^2 \quad (1) \quad \text{و} \quad -mg \sin \theta = m a \ddot{\theta} \quad (2)$$

حساب T_2 يتطلب الحصول على السرعة : $\|\vec{v}(M)\| = a \dot{\theta}$ ويمكن ذلك بحل المعادلة التفاضلية (2) أو باستعمال مبادئ العمل والطاقة .

حل المعادلة التفاضلية (2) يتم بجاء طرفي المعادلة في $\dot{\theta} = \frac{d\theta}{dt}$

النصل على : $a \dot{\theta} d\theta = -g \sin\theta d\theta$ وعند ما تكامل :

$$\int_{\dot{\theta}_0}^{\dot{\theta}} a \dot{\theta} d\theta = \int_0^{\theta} -g \sin\theta d\theta \quad (0,5)$$

نجد : $a \frac{\dot{\theta}^2}{2} - a \frac{\dot{\theta}_0^2}{2} = g(\cos\theta - 1)$ مع $V_{M_2} = a \dot{\theta}_0$: (0,5)

إذن : $V_M^2 = a^2 \dot{\theta}^2 = 2g[L + a \cos\theta - a]$ (0,5)

عند استعمال الطاقة يكفي أن نلاحظ أن \vec{T}_2 مثل \vec{T}_1 لا تعمل (لأنها عمودية على المسار الدائري للحركة) . إذن

الطاقة الميكانيكية $E = E_p + E_c$ تبقى محفوظة \rightarrow (0,25)

$$E_p(M_2) + E_c(M_2) = E_p(M) + E_c(M)$$

$$\textcircled{1} \rightarrow 0 + \frac{1}{2} m V_{M_2}^2 = m g a (1 - \cos\theta) + \frac{1}{2} m V_M^2 \quad (1,75)$$

وبما أن : $V_{M_1}^2 = 2g L$ ، فإننا نجد $V_M^2 = a^2 \dot{\theta}^2 = 2g[L + a \cos\theta - a]$ (0,25)

وعند نعوض $a^2 \dot{\theta}^2$ في المعادلة (1) نجد :

$$T_2 = m g \left[2 \frac{L}{a} + 3 \cos\theta - 2 \right] \quad (0,5)$$

3- في النقطة M_2 نحصل على أصغر قيمة لـ T_2 لأن $\theta = \pi$

و $\cos\theta = -1$. إذن : $T_2(M_2) = m g \left[2 \frac{L}{a} - 5 \right]$ (1)

4- لكي تستمر حركة m حول A - يجب أن تبقى \vec{T}_2 دائما موجودة أي :

$$T_2(M_2) > 0$$

ونحصل على : $2 \frac{L}{a} - 5 > 0 \Rightarrow a < \frac{2L}{5}$ (0,5)

ملاحظة : يمكن حل السؤال الأول باستعمال القانون الأساسي للحركة

$$(1) \begin{cases} -T_1 + m g \sin\varphi = -m L \dot{\varphi}^2 \\ \vec{T}_1 + m \vec{g} = m \vec{\gamma} \end{cases}$$

$$(2) \begin{cases} m g \cos\varphi = m L \ddot{\varphi} \end{cases}$$

حل المعادلة التفاضلية (2) $V^2 = L^2 \dot{\varphi}^2 = 2g L \sin\varphi$ ولما $\varphi = \pi/2$ $\leftarrow V_{M_2} = 2g L$

10 = التمرين 1 (8 نقاط): تتحرك نقطة مادية في المستوي المنسوب إلى جملة الإحداثيات القطبية $(O, \vec{u}_\rho, \vec{u}_\theta)$ على المسار المعروف بالمعادلات الوسطية: $\rho = ae^{-\theta}$ و $\theta = \omega t$ مع a و ω ثابتين موجبة.

- 1- احسب شعاع السرعة و شعاع التسارع وطولتيهما ثم استنتج شعاع الوحدة المماسي للمسار في المعلم $(O, \vec{u}_\rho, \vec{u}_\theta)$. (3.5)
 2- اوجد شعاع التسارع المماسي للمسار وشعاع التسارع الناظمي عليه في المعلم $(O, \vec{u}_\rho, \vec{u}_\theta)$ ثم استنتج نصف قطر انحناء المسار. (2)

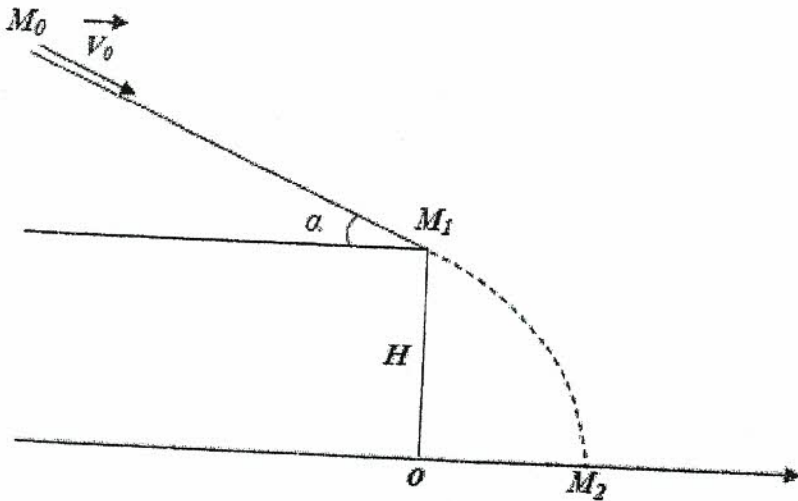
θ	$\pi/6$	$\pi/4$	$\pi/3$	$\pi/2$	$3\pi/4$	π
$e^{-\theta}$	0.59	0.45	0.35	0.21	0.09	0.04

- 3- لما نأخذ $a = 4$ بطول شعاع الوحدة و $\omega = 1 \text{ rd/s}$:
 أ- ارسم المسار لما تتغير θ بين 0 و π (استعن بالجدول). (4.5)
 ب- مثل على الشكل شعاع السرعة وشعاع التسارع عند نقطة الإنطلاق $A(\theta = 0)$. (1.5)
 ت- مثل \vec{v}_t و \vec{v}_n ومركز انحناء المسار C عند النقطة $B(\theta = \frac{\pi}{2})$. (2)

التمرين 2 :- (12 نقطة)

نقطة مادية كتلتها m ، تنزلق على مستوي مائل زاوية ميله α ، بين النقطتين M_0 و M_1 تبعدان بمسافة d ، تتم الحركة باحتكاك معاملته f (انظر الشكل).

- 1- مثل القوى المؤثرة في النقطة المادية، ثم حدد القيمة الصغرى للزاوية α_{min} التي تبدأ معها الحركة (1.5)
 2- نأخذ زاوية $\alpha > \alpha_{min}$ ، أكتب القانون الأساسي للتحريك، ثم استخرج عبارة التسارع (2)
 3- تنطلق النقطة من M_0 بسرعة ابتدائية \vec{v}_0 ، أوجد قيمة السرعة \vec{v}_1 عند النقطة M_1 (2)
 4- عند M_1 ينتهي المستوي المائل، وتبدأ النقطة المادية سقوطاً حراً من ارتفاع H ، أكتب من جديد القانون الأساسي للتحريك، استخرج معادلة المسار، ثم استنتج إحداثيات نقطة السقوط M_2 و سرعة السقوط \vec{v}_2 (4.5)
 5- عند الاصطدام بالأرض، ترتد النقطة نحو الأعلى بسرعة \vec{v}_2 ، حيث: $V_{2x}' = \frac{3}{4}V_{2x}$ و $V_{2y}' = -\frac{3}{4}V_{2y}$ (2)
 أوجد أعلى ارتفاع تصله النقطة، ثم صف ما يحدث بعد ذلك.



المتميز 1 : $\vec{OM} = a e^{-\omega t} \cdot \vec{u}_\theta$ (0,25) - 1

$\vec{V}(M) = \frac{d\vec{OM}}{dt}$ (0,25)

$\|\vec{V}(M)\| = \sqrt{2} a \omega e^{-\omega t}$ (0,25)

$\vec{V}(M) = a \omega e^{-\omega t} [-\vec{u}_s + \vec{u}_\theta]$ (1)

$\|\vec{\gamma}(M)\| = 2 a \omega^2 e^{-\omega t}$ (0,25)

$\vec{\gamma}(M) = \frac{d\vec{V}(M)}{dt} = -2 a \omega^2 e^{-\omega t} \cdot \vec{u}_\theta$ (1)

$\vec{V}(M) = \|\vec{V}(M)\| \cdot \vec{u}_T \Rightarrow \vec{u}_T = \frac{\sqrt{2}}{2} [-\vec{u}_s + \vec{u}_\theta]$ (0,25)

$\gamma_T = \frac{d\|\vec{V}(M)\|}{dt} = -\sqrt{2} a \omega^2 e^{-\omega t} \Rightarrow \gamma_T = \gamma_T \cdot \vec{u}_T = a \omega^2 e^{-\omega t} [\vec{u}_s - \vec{u}_\theta]$ (0,5)

$\vec{\gamma}_N = \vec{\gamma} - \vec{\gamma}_T = -a \omega^2 e^{-\omega t} [\vec{u}_s + \vec{u}_\theta]$ (0,15)

$\|\vec{\gamma}_N\| = \sqrt{2} a \omega^2 e^{-\omega t} \Rightarrow R = \frac{\sqrt{2}}{\gamma_N} = \sqrt{2} a e^{-\omega t}$ (0,5)

θ	0	$\pi/6$	$\pi/4$	$\pi/3$	$\pi/2$	$3\pi/4$	π
$4e^{-\theta}$	4	2.36	1.80	1.45	0.84	0.36	0.16

(0,25) $\vec{V}(A) = 4 [-\vec{u}_s + \vec{u}_\theta]$: A في ب

(0,25) $\vec{\gamma}(A) = -8 \cdot \vec{u}_\theta$

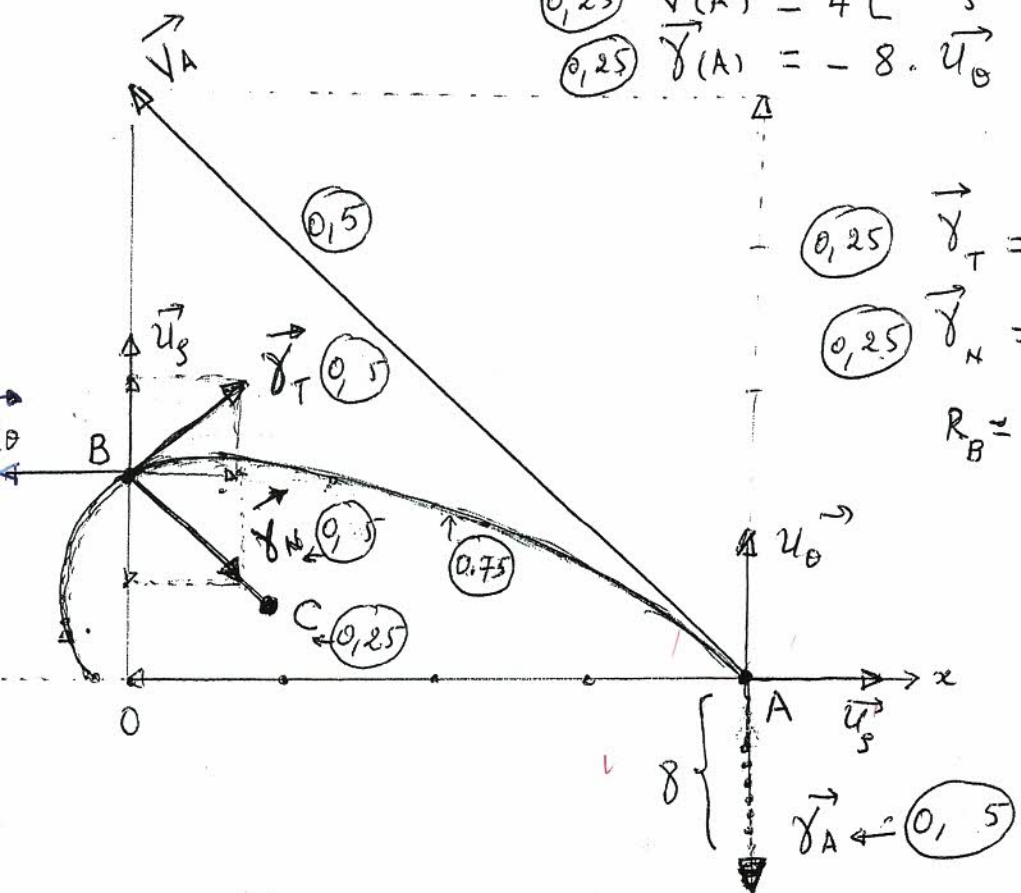
: B في ب

(0,25) $\vec{\gamma}_T = 0.84 [\vec{u}_s - \vec{u}_\theta]$

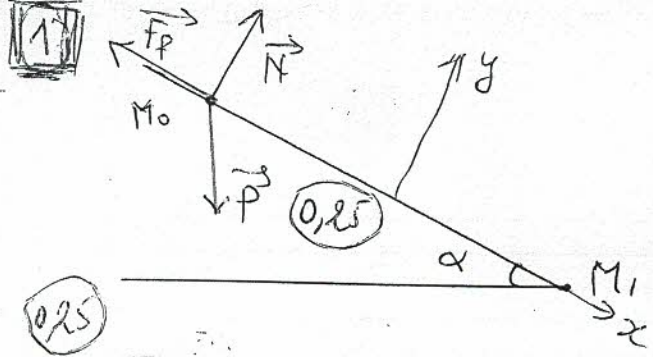
(0,25) $\vec{\gamma}_N = -0.84 [\vec{u}_s + \vec{u}_\theta]$

$R_B = 1.2$, $\vec{BC} = R_B \cdot \vec{u}_N$
 (0,25) $= 1.2 \cdot \vec{u}_N$

نصف قطر انحناء = R_B
 المساء في B



حل التمرين ٤ :-



توى المؤثرة هي: \vec{P} , \vec{N} , \vec{F}_f
 الحركة عندما تكون مركبة \vec{P} الموازية
 كيو من \vec{F}_f في الحالة الحديثة

0,25
 $f = \frac{F_f}{N}$

مع العلم أن $P \sin \alpha_{min} = N$ ومعامل الاحتكاك $P \sin \alpha_{min} = F_f$

لتعويض نجد: $\alpha_{min} = \text{Arctg}(f) \Leftrightarrow f = \frac{P \sin \alpha_{min}}{P \cos \alpha_{min}} = \text{tg} \alpha_{min}$ (0,5)

في حالة الحركة نجد دائما $f < \text{tg} \alpha$ او $\alpha > \text{Arctg}(f)$ (0,25)

من أجل $\alpha > \alpha_{min}$ تتم الحركة على المستوى المائل حسب قانون نيوتن

(0,5) $P \sin \alpha - F_f = m \delta_x$: 01
 (0,5) $N - P \cos \alpha = 0$: 02

بالإسقاط نجد $\vec{P} + \vec{N} + \vec{F}_f = m \delta$ (0,5)

استعمال معامل الاحتكاك نجد

$\delta_x = g(\sin \alpha - f \cos \alpha)$ (0,5)

السرعة δ_x ثابتة والحركة متسارعة بانتظام. يمكن أن تستعمل أي من العلاقات الخاصة بهذا النوع من الحركة، لكن أحسن علاقة

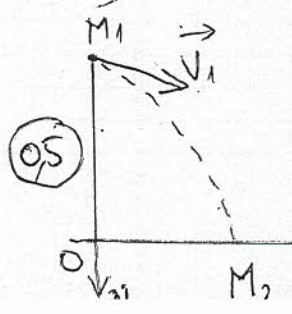
عند M_0 , $x_0 = 0$, $v_{x0} = v_0$ (0,25)
 عند M_1 , $x_1 = d$, $v_{x1} = v_1$ (0,25)

مع $v_x^2 - v_{x0}^2 = 2 \delta_x (\alpha - \alpha_0)$ (0,5)

(0,5) $v_1 = \sqrt{v_0^2 + 2gd(\sin \alpha - f \cos \alpha)}$

$v_1^2 - v_0^2 = 2g(\sin \alpha - f \cos \alpha)$

التدار من M_1 تكون لدينا حركة قذيفة وقانون نيوتن يكتب



(0,5) $\delta_x = 0$: 01
 (0,5) $\delta_y = g$: 02

$\vec{P} = m \delta$
 الإسقاط نجد (0,5)

2] السرعة الابتدائية (M_1) واحدات \vec{V}_1 ولوحدها $M_1(0, -H)$ $\left(\begin{matrix} V_1 \cos \alpha \\ V_1 \sin \alpha \end{matrix} \right)$ 0,25

$$\begin{cases} V_x = V_1 \cos \alpha & (0,25) \\ V_y = V_1 \sin \alpha + gt & (0,25) \end{cases}$$

بمكاملة السار نجد:

وبمكاملة السرعة نجد:

$$\begin{cases} x = V_1 \cos \alpha t & (0,25) \\ y = \frac{1}{2}gt^2 + V_1 \sin \alpha t - H & (0,25) \end{cases}$$

عند النقطة $M_2(x_2, 0)$ ويكون الزمن t_2 نعوض في المعادلتين ثم نستخرج الزمن t_2 لنجد

$$t_2 = \frac{-V_1 \sin \alpha + \sqrt{V_1^2 \sin^2 \alpha + 2gH}}{g}$$

و نجد في الأخير مكان السقوط

\vec{V}_2 تكون السرعة $x_2 = V_1 \cos \alpha t_2 = V_1 \cos \alpha \times \frac{-V_1 \sin \alpha + \sqrt{V_1^2 \sin^2 \alpha + 2gH}}{g}$

الحركة حسب oy مسارية بانتظام \vec{V}_2 لاستخراج V_{2y} لذلك نستعمل: $\left(\begin{matrix} V_1 \cos \alpha \\ V_{2y} \end{matrix} \right)$

$$V_{2y}^2 - V_{1y}^2 = 2gH$$

$$\Leftarrow V_{2y}^2 = V_{1y}^2 + 2gH$$

$$V_{2y} = \sqrt{V_1^2 \sin^2 \alpha + 2gH} \quad (0,25)$$

وتكون قيمة السرعة عند M_2

$$V_2 = \sqrt{V_{2x}^2 + V_{2y}^2} \Rightarrow V_2 = \sqrt{V_1^2 + 2gH} \quad (0,25)$$

$$V_2 = \sqrt{V_0^2 + 2g[H + d(\sin \alpha - f \cos \alpha)]}$$

في الأخير نجد بالتقويض

$$\vec{V}_2 \left\{ \begin{matrix} V_{2x}' = \frac{3}{4} V_{2x} \\ V_{2y}' = -\frac{3}{4} V_{2y} \end{matrix} \right. \quad (0,25)$$

5] بعد التصادم والإرتداد تصبح السرعة: الحركة هي حركة حذيفة بسارع g

أعلى نقطة تصلها النقطة $M_3(x_3'', -h)$ عند هذا تكون السرعة أفقية بتطبيق قانون السرعة حسب (oy) نجد

$$V_{2y}'' = 0 \quad (0,25)$$

3

التعريف $h = \frac{V_{2y}^2}{2g}$

$V_{2y}^2 - V_{1y}^2 = -2gh$

$h = \left(\frac{3}{4}\right)^2 \frac{V_{1y}^2}{2g} = \left(\frac{3}{4}\right)^2 H + \left(\frac{3}{4}\right)^2 \frac{V_1^2 \sin^2 \alpha}{2g}$ (0,5)

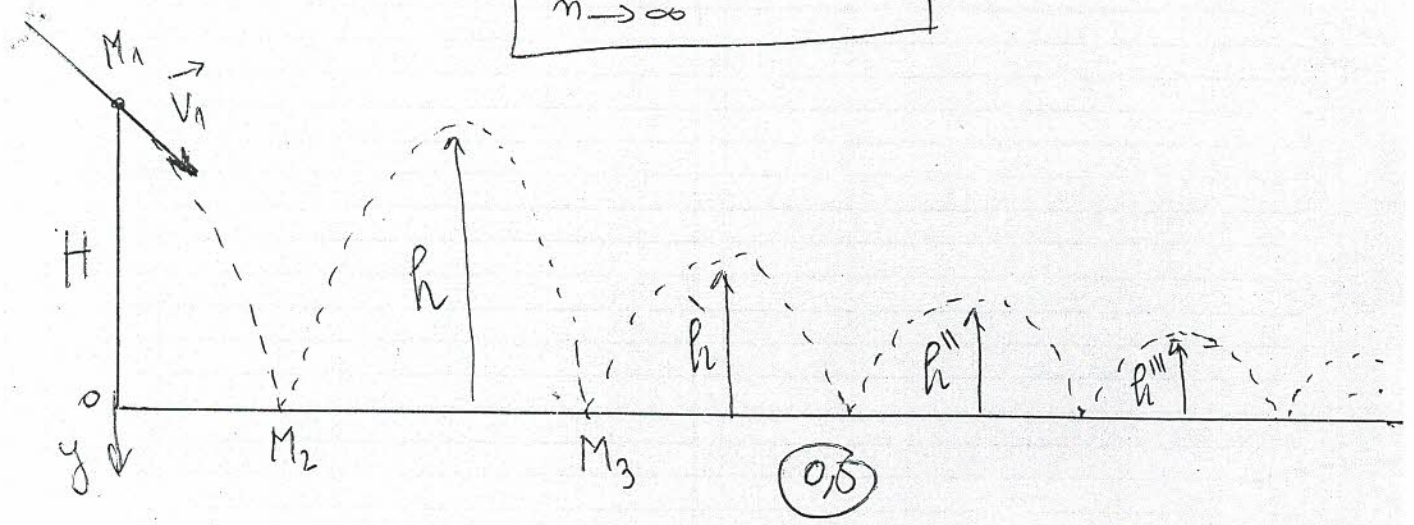
بعد M_2 تعود النقطة المادية للسقوط بدون سرعة حسب (0,5) لتسقط
في النقطة M_3 ثم ترتد من جديد حتى النقطة M_3 من أجل
ارتفاع h له نفس العلاقة السابقة ل h ولكن بدون سرعة

بتدائية أي: $h' = \left(\frac{3}{4}\right)^2 h$ (0,25)

لتراجع نجد العلاقة العامة وهي: $h^{(n)} = \left(\frac{3}{4}\right)^{2n} h$

كل مرة يتناقص الارتفاع إلى أن ينعدم فتتوقف الحركة

$\lim_{n \rightarrow \infty} \left(\frac{3}{4}\right)^{2n} = 0$ (0,25)



امتحان في مادة الفيزياء 1 (1 سا و50د)

التمرين 01 (10 نقاط) I - نقطة مادية M كتلتها m ، تتحرك في المستوي (Oxy) وفق المعادلات الزمنية التالية:

$$\varphi = \omega t + \alpha : \text{مع } y(t) = b \cdot \sin(\varphi) \text{ و } x(t) = a \cdot \cos \varphi - c$$

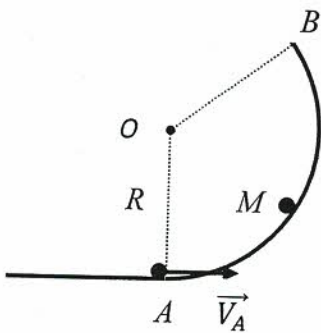
حيث: a, b, c, ω, α : ثوابت موجبة و $(b < a)$

- 1 أ- أستنتج معادلة المسار ثم مثله داخل هذا المعلم
- 2 ب- أحسب شعاعي السرعة و التسارع، مثلهما على المسار عند النقطة الكيفية M .
- 4 ج- أكتب عبارتي السرعة و التسارع بدلالة إحداثيات النقطة $M(x, y)$
- 4 د- حدد نقطة بداية الحركة M_0 و اتجاهها على المسار.

II - نأخذ الآن الثابت $c = 0$ ، و الزاوية $\varphi = \omega t$ ($\alpha = 0$)

- 1 أ- أستنتج من الحسابات السابقة، عبارتي السرعة و التسارع بدلالة (x, y)
- 1 ب- بين في هذه الحالة، أن الحركة ذات تسارع مركزي، ثم حدد مركزه
- 0,5 ج- أستنتج عبارة الطاقة الحركية بدلالة (x, y)
- 2,5 د- أستنتج عبارة القوة المؤثرة على النقطة المادية، أكتبها بدلالة (x, y) ، ثم بين أنها محافظة، أستنتج بعد ذلك عبارة الطاقة الكامنة مع العلم أن: $Ep(x = a, y = 0) = \frac{1}{2} ma^2 \omega^2$
- 1 و- أستنتج عبارة الطاقة الميكانيكية الكلية، ماذا تلاحظ.

التمرين 02 (10 نقاط): تتحرك نقطة مادية كتلتها m في مستوي شاقولي على خط مستقيم أفقي مماسي لمسار دائري AB مركزه O ونصف قطره R . تصل النقطة المتحركة على المسار المستقيم إلى A بسرعة \vec{V}_A .



الزاوية: $(\vec{OA}, \vec{OB}) = \frac{3}{4}\pi$.

1- اختر مرجعا مناسباً لدراسة حركة النقطة المادية على المسار AB ثم اكتب

معادلات الحركة في نقطة كيفية M .

2- حل المعادلة التفاضلية للحركة ثم استنتج السرعة وقوة رد فعل المسار في M .

3- ما هي أصغر قيمة للسرعة V_A التي تجعل النقطة المتحركة تصل إلى B .

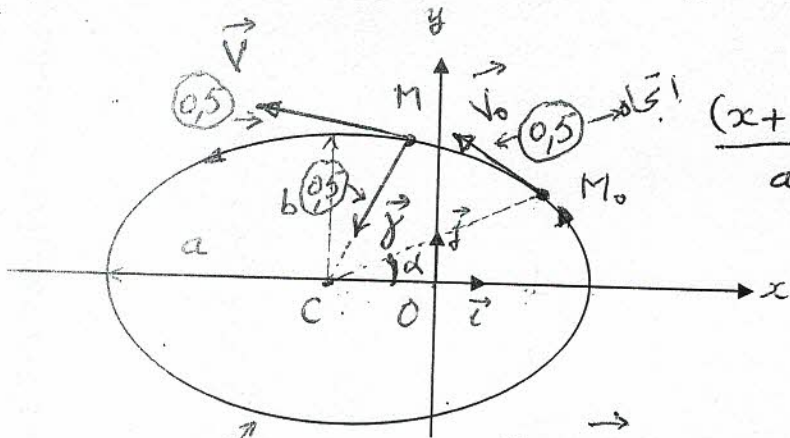
4- عندما تكون $V_A = \sqrt{10 \cdot g \cdot R}$: ما هي السرعة V_B التي تصل بها إلى B . - ما هي طبيعة المسار الذي

تأخذه النقطة المتحركة بعد B . - أوجد سرعتها \vec{V} بعد B ثم استنتج سرعتها عندما تصل ارتفاعها الأعلى h_{max} .

5- تبقى الطاقة الميكانيكية (الكلية) للنقطة المادية بعد B محفوظة، لماذا؟ وظف هذه الطاقة للحصول على h_{max}

بدلالة V_B ثم استنتج h_{max} لما $V_A = \sqrt{10 \cdot g \cdot R}$. ت.ع.: لما $R=3m, g=10m/s^2, V_A \approx 62Km/h, h_{max}=10.05m$.

إمتحان الفيزياء 1 (2019)



التمرين 04 - I - (0.5)
 معادلة المسار: $\frac{(x+c)^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$

المسار إهليلج مركزه $C(-c, 0)$ ومحوريه a و b .

ب - $\vec{V}(M) = -a\omega \sin\varphi \vec{i} + b\omega \cos\varphi \vec{j}$ (0.5)

ج - $\vec{\gamma}(M) = -a\omega^2 \cos\varphi \vec{i} - b\omega^2 \sin\varphi \vec{j}$ (0.5)

ح - بما أن: $\cos\varphi = \frac{x+c}{a}$ و $\sin\varphi = \frac{y}{b}$ عند التعويض نجد

$\vec{\gamma}(M) = -\omega^2 [(x+c)\vec{i} + y\vec{j}]$ و $\vec{V}(M) = \omega \left[-\frac{a}{b}y\vec{i} + \frac{b}{a}(x+c)\vec{j} \right]$ (0.5)

أو: $\vec{\gamma}(M) = -\omega^2 [\vec{OM} + c\vec{i}]$

نقطة بداية الحركة: $M_0(a\cos\alpha - c, b\sin\alpha)$ و $\vec{V}_0 = -a\omega \sin\alpha \vec{i} + b\omega \cos\alpha \vec{j}$ (0.5)

II - $c=0$ و $\alpha=0$

$\vec{\gamma}(M) = -\omega^2 [x\vec{i} + y\vec{j}]$ ، $\vec{V}(M) = \omega \left[-\frac{a}{b}y\vec{i} + \frac{b}{a}x\vec{j} \right]$ (0.5)

د - $\vec{\gamma}(M) = -\omega^2 \cdot \vec{OM}$ أو $\vec{\gamma}(M) = -\omega^2 (\vec{OM})$

كما $c=0$: الحركة ذات تسارع مركزي مركزها O . وهو مركز مركز الإهليلج الجديد.

ه - $E_c = \frac{1}{2} m \omega^2 \left[\frac{a^2}{b^2} y^2 + \frac{b^2}{a^2} x^2 \right] \leftarrow E_c = \frac{1}{2} m v^2$ (0.5)

و - $\vec{F} = -m\omega^2 (x\vec{i} + y\vec{j}) \leftarrow \vec{F} = m \vec{\gamma}$ (0.5)

أف: $\frac{\partial F_x}{\partial y} = \frac{\partial F_y}{\partial x} = 0$ لأن $\vec{F}(x,y)$ دالة

$\vec{F} = -\vec{\text{grad}} E_p$

$$\left. \begin{array}{l} \textcircled{1} -m\omega^2 x = -\frac{\partial E_p}{\partial x} \\ \textcircled{2} -m\omega^2 y = -\frac{\partial E_p}{\partial y} \end{array} \right\}$$

$$E_p(x, y) = \frac{1}{2} m \omega^2 x^2 + f(y) + c \quad \leftarrow \text{المعادلة (1)} \quad (0,5)$$

$$E_p(x, y) = \frac{1}{2} m \omega^2 y^2 + g(x) + c \quad \leftarrow \text{المعادلة (2)}$$

مطابقة العبارتين لـ $E_p(x, y)$ ممكن فقط إذا

$$E_p(a, 0) = \frac{1}{2} m \omega^2 a^2 \quad \text{و} \quad E_p(x, y) = \frac{1}{2} m \omega^2 (x^2 + y^2) + c \quad (0,25)$$

فإن $c = 0$ إذن

$$E_p(x, y) = \frac{1}{2} m \omega^2 (x^2 + y^2)$$

$$E = \frac{1}{2} m \omega^2 \left[x^2 + y^2 + \frac{b^2}{a^2} x^2 + \frac{a^2}{b^2} y^2 \right] \leftarrow E = E_c + E_p \quad (0,25)$$

$$E = \frac{1}{2} m \omega^2 \left[\left(1 + \frac{b^2}{a^2}\right) x^2 + \left(1 + \frac{a^2}{b^2}\right) y^2 \right] \quad \text{أو} \quad (0,25)$$

$$E = \frac{1}{2} m \omega^2 \left[\left(\frac{a^2 + b^2}{a^2}\right) x^2 + \left(\frac{b^2 + a^2}{b^2}\right) y^2 \right] \quad \text{أو}$$

$$E = \frac{1}{2} m \omega^2 (a^2 + b^2) \left(\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} \right) \quad \text{أو}$$

$$E = \frac{1}{2} m \omega^2 (a^2 + b^2) \left(\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1 \right) \quad \text{و بما أن} \quad (0,5)$$

نلاحظ أن $E = \frac{1}{2} m \omega^2 (a^2 + b^2)$ ثابتة وهذا
منطقي لأن $\vec{F}(x, y)$ محافظة

التمرين 1:02 المرجع (0,25) $(0, \vec{u}_s, \vec{u}_\theta)$

المعادلة الأساسية : $m\vec{g} + \vec{N} = m\vec{\gamma}$ (0,25)

$$m\vec{g} = mg \cos \theta \cdot \vec{u}_s - mg \sin \theta \cdot \vec{u}_\theta \quad (0,25)$$

$$\vec{N} = -N \cdot \vec{u}_s, \quad \vec{OM} = R \cdot \vec{u}_s \quad (0,25)$$

$$\vec{V}(M) = R \dot{\theta} \cdot \vec{u}_s, \quad \vec{\gamma}(M) = -R \ddot{\theta} \cdot \vec{u}_s + R \dot{\theta}^2 \cdot \vec{u}_\theta$$

وعند ما نفوض في المعادلة الأساسية نجد :

$$\begin{cases} -N + mg \cos \theta = -mR \ddot{\theta}^2 & (1) \quad (0,5) \\ -mg \sin \theta = mR \ddot{\theta} & (2) \quad (0,5) \end{cases}$$

2- حل المعادلة التفاضلية (2) نحصل عليه بالتبسيط من الشكل $R \frac{d\dot{\theta}}{dt} = -g \sin \theta$ وعند جداء طرفيها في $\dot{\theta} = \frac{d\theta}{dt}$ نحصل على :

$$R \dot{\theta} \frac{d\dot{\theta}}{dt} = -g \sin \theta \frac{d\theta}{dt} \Rightarrow R \dot{\theta} d\dot{\theta} = -g \sin \theta d\theta \quad (0,5)$$

$$R \int_{\dot{\theta}_A}^{\dot{\theta}} \dot{\theta} d\dot{\theta} = -g \int_0^\theta \sin \theta d\theta \Rightarrow \frac{R}{2} [\dot{\theta}^2 - \dot{\theta}_A^2] = g [\cos \theta - 1] \quad (0,5)$$

أي : $V_A = R \dot{\theta}_A \ll V = R \dot{\theta}$ وبما أن وعند ما نفوض نجد :

$$V^2 = V_{(M)}^2 = 2gR [\cos \theta - 1] + \frac{V_A^2}{2} \quad (0,5)$$

وعند ما نفوض $R \dot{\theta}^2$ في المعادلة (1) نجد : $N = mg [3 \cos \theta - 2] + m \frac{V_A^2}{R}$ (0,5)

3- لكي تصل النقطة B لا بد أن تبقى $N \geq 0$ ونحصل على أصغر قيمة لـ V_A كما $N = 0$ (0,5)

$$V_A^2 = -gR [3 \cos \theta_B - 2] \quad (0,5)$$

$$V_A^2 = gR [3 \frac{\sqrt{2}}{2} + 2] \quad \leftarrow \theta_B = \frac{3}{4} \pi$$

$$V_B^2 = 2gR \left[-\frac{\sqrt{2}}{2} - 1 \right] + 10gR = gR [8 - \sqrt{2}] \ll V_A^2 = 10gR \quad - 4 \quad (0,5)$$

عندما تغادر النقطة المادية القوس الدائري في B تصبح عبارة عن قد يفة بسرعة ابتدائية V_B تخضع للثقل $m\vec{g}$ فقط.

مسارها هو إذن عبارة عن قطع مكافئ مناسب لـ \vec{V}_B في B
 معادلة الحركة في المرحب $(0, \vec{i}, \vec{k})$ تكون: $m\vec{a} = m\vec{g}$ (0,5)

أي: (1) $\ddot{x} = 0$ و (2) $\ddot{z} = -g$

$V_x = ct = V_B \cdot \cos \alpha$ (1) و $V_z = -gt + V_B \cdot \sin \alpha$ (2)
 أي $\alpha = (\vec{0}, \vec{x}, \vec{V}_B)$ و $\alpha = \pi/4$ ، $\cos \alpha = \sin \alpha = \frac{\sqrt{2}}{2}$

إذن بعد B: $\vec{V} = V_B \cos \alpha \cdot \vec{i} + (-gt + V_B \sin \alpha) \vec{k}$
 أعلى ارتفاع لحصل عليه لما $\frac{dz(t)}{dt} = 0$ (0,25) أي $\dot{z} = v_z = 0$ (0,5)

وتبقى: $\vec{V} = V_B \cos \alpha \cdot \vec{i}$ (0,25)
 5 - بعد B الطاقة الميكانيكية: $E = E_p + E_c$ تبقى محفوظة
 لأن النقطة المتحركة توجد تحت تأثير ثقلها $m\vec{g}$ فقط وهي قوة محافظة. (0,5)

$\frac{1}{2} m (V_B \cos \alpha)^2 + mg \cdot h_{max} = E(h_{max}) = E(h_B)$ (0,5)
 $\frac{1}{2} m V_B^2 + mg h_B \rightarrow \cos \alpha = \frac{\sqrt{2}}{2}$ ، $h_B = R [1 + \frac{\sqrt{2}}{2}]$
 وعندما نفرض نجد: $h_{max} = h_B + \frac{V_B^2}{4g}$ (0,5)
 لما: $V_A = 10 \cdot g \cdot R$ (0,5) $h_{max} = R [3 + \frac{\sqrt{2}}{4}]$ أي
 لما: $V_A = 62 \text{ Km/h}$
 $h_{max} \approx 3,35 \cdot R$ ، $R = 3 \text{ m} \Rightarrow h_{max} = 10 \text{ m}$

امتحان في مقياس الفيزياء 1 (ساعة ونصف)

مربين الأول (10 نقاط): تتحرك نقطة مادية في المستوي (Ox, Oy) لجملة الأحداثيات العنصرية: $x(t) = a \cos \omega t$ و $y(t) = b \sin \omega t$ حيث a و b و ω مقادير ثابتة من حيث.

- ما هي معادلة المسار للنقطة M ؟ مثله بيانياً.

- أحسب شعاعي السرعة $\vec{V}(t)$ والتسارع $\vec{\gamma}(t)$ للنقطة M وطولتيهما.

- أكتب $\vec{V}(t)$ و $\vec{\gamma}(t)$ في قاعدة الأحداثيات المنحنية (\vec{U}_T, \vec{U}_N) ثم بين أنه يمكن كتابة مركبات التسارع $\vec{\gamma}(t)$

في القاعدة (\vec{U}_T, \vec{U}_N) من الشكل: $\gamma_T = \frac{\vec{V} \cdot \vec{\gamma}}{\|\vec{V}\|}$ و $\gamma_N = \frac{\|\vec{V} \wedge \vec{\gamma}\|}{\|\vec{V}\|^2}$ واستنتج γ_T و γ_N . ما هي مركبات

الواحدة \vec{U}_T و \vec{U}_N في جملة الأحداثيات الديكارتية.

- أحسب عبارة نصف قطر الانحناء للمسار.

- حدد على المسار أين تكون حركة النقطة M متسارعة وأين تكون متباطئة.

مربين الثاني (12 نقطة): نقطة مادية M كتلتها m تتحرك على المسار المبين في الشكل. المسلك AB عبارة عن مسار متقيم أفقي طوله L والمسلك BC هو محيط ربع دائرة مركزها O ونصف قطرها R توجد في مستوي شاقولي.

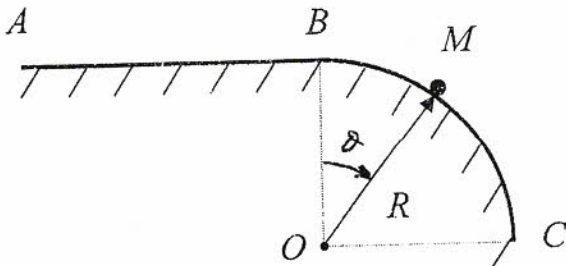
1- المسلك AB : تنطلق النقطة من A بسرعة ابتدائية \vec{V}_0 موازية للمسلك وتتعرض أثناء حركتها إلى قوة احتكاك ثابتة \vec{F}_f ، لتتوقف عند النقطة B .

أ- مثل مجموع القوى المؤثرة على النقطة المادية ثم أكتب القانون الأساسي للتحريك. استنتج قوة الاحتكاك \vec{F}_f بدلالة $V_0 = \|\vec{V}_0\|$ و L .

ب- مرة ثانية، تنطلق النقطة من A ولكن بسرعة ابتدائية $\vec{V}_1 = 2\vec{V}_0$. احسب السرعة \vec{V}_B عند النقطة B .

2- المسلك BC (بدون احتكاك): تصل النقطة M إلى المسلك BC بالسرعة \vec{V}_B السابقة ونحدد موقعها على المسار بدلالة الزاوية $\theta = (\vec{OB}, \vec{OM})$.

أ- اختر مرجعاً مناسباً لدراسة الحركة ثم حدد القوى المؤثرة على M في نقطة كيفية من المسار ثم اكتب القانون الأساسي للتحريك. بالإسقاط في المعلم المختار استنتج معادلات الحركة ثم أوجد قيمة شدة السرعة $V(M)$ وقيمة شدة رد الفعل N .



ب- حدد قيمة الزاوية θ_f التي تغادر عندها النقطة هذا المسار.

ت- من دون إجراء أي حساب، مثل شعاع السرعة عندما تغادر النقطة المسار ثم صف طبيعة الحركة بعد ذلك وارسم بالتقريب شكل المسار المنتظر.

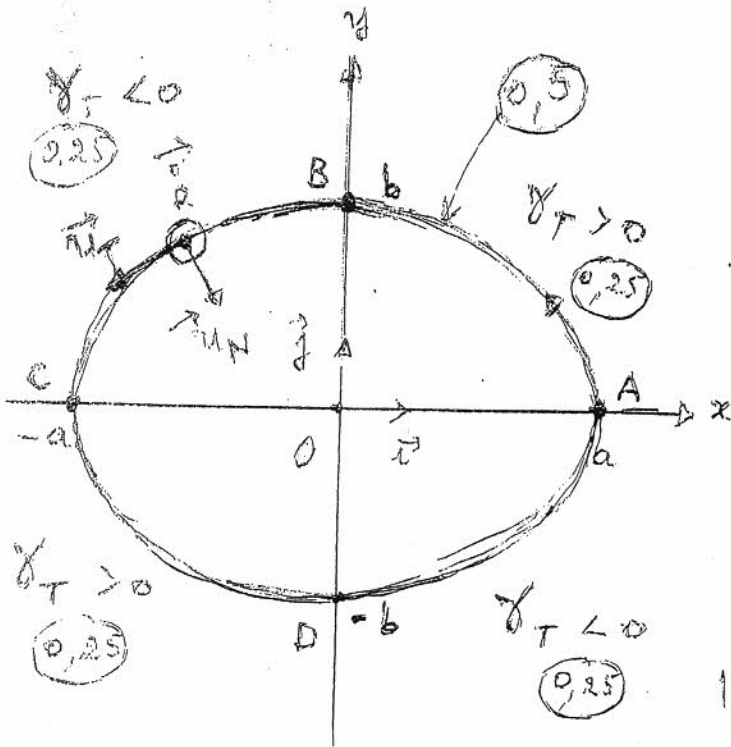
تصحيح امتحان الفيزياء 1 (2020/2019)

التمرين 1 : 1 - معادلة المسار :

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1 \quad (0,5)$$

المسار قطع ناقص (إهليلج)

$$\vec{OM} = a \cos \omega t \vec{i} + b \sin \omega t \vec{j} \quad - 2$$



$$\vec{V}(M) = -a \omega \sin \omega t \vec{i} + b \omega \cos \omega t \vec{j} \quad (1)$$

$$\|\vec{V}(M)\| = \omega \sqrt{a^2 \sin^2 \omega t + b^2 \cos^2 \omega t} \quad (0,5)$$

$$\vec{\gamma}(M) = -a \omega^2 \cos \omega t \vec{i} - b \omega^2 \sin \omega t \vec{j} \quad (1)$$

$$\|\vec{\gamma}(M)\| = \omega^2 \sqrt{a^2 \cos^2 \omega t + b^2 \sin^2 \omega t} \quad (0,5)$$

$$\vec{\gamma}(M) = \gamma_T \vec{u}_T + \gamma_N \vec{u}_N \quad (0,25)$$

$$\vec{V}(M) = \vec{V}(t) = \|\vec{V}(t)\| \cdot \vec{u}_T \quad (0,25)$$

$$\vec{\gamma} \cdot \vec{V} = (\gamma_T \vec{u}_T + \gamma_N \vec{u}_N) \cdot \|\vec{V}\| \vec{u}_T = \gamma_T \cdot \|\vec{V}\| \rightarrow \begin{cases} \vec{u}_T \cdot \vec{u}_T = 1 \\ \vec{u}_T \cdot \vec{u}_N = 0 \end{cases}$$

$$\gamma_T = \frac{\vec{\gamma} \cdot \vec{V}}{\|\vec{V}\|} \quad (0,5)$$

$$\vec{V} \wedge \vec{\gamma} = \|\vec{V}\| \cdot \vec{u}_T \wedge (\gamma_T \vec{u}_T + \gamma_N \vec{u}_N) = \|\vec{V}\| \cdot \gamma_N \cdot \vec{k} \rightarrow \begin{cases} \vec{u}_T \wedge \vec{u}_T = 0 \\ \vec{u}_T \wedge \vec{u}_N = \vec{k} \end{cases}$$

$$\gamma_N = \frac{\|\vec{V} \wedge \vec{\gamma}\|}{\|\vec{V}\|} \quad (0,5) \quad : \text{وإذن!}$$

$$\gamma_T = \frac{\vec{\gamma} \cdot \vec{V}}{\|\vec{V}\|} = \frac{\omega^2 (a^2 \cos \omega t \sin \omega t - b^2 \sin \omega t \cos \omega t)}{\omega \sqrt{a^2 \sin^2 \omega t + b^2 \cos^2 \omega t}} \quad (0,5)$$

$$\vec{V} \wedge \vec{\gamma} = \begin{pmatrix} -a \omega \sin \omega t \\ b \omega \cos \omega t \\ 0 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} -a \omega^2 \cos \omega t \\ -b \omega^2 \sin \omega t \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ ab \omega^3 \end{pmatrix}$$

$$\gamma_N = \frac{a b \omega^2}{\sqrt{a^2 \sin^2 \omega t + b^2 \cos^2 \omega t}} \quad (0,5)$$

$$\vec{u}_T = \frac{\vec{V}}{\|\vec{V}\|} = \frac{-a \sin \omega t \vec{i} + b \cos \omega t \vec{j}}{\sqrt{a^2 \sin^2 \omega t + b^2 \cos^2 \omega t}} \quad (0,25)$$

$$\vec{u}_N = \vec{k} \wedge \vec{u}_T = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} -a \sin \omega t \\ b \cos \omega t \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{a^2 \sin^2 \omega t + b^2 \cos^2 \omega t}}$$

$$\vec{u}_N = \frac{-b \cos \omega t \vec{i} - a \sin \omega t \vec{j}}{\sqrt{a^2 \sin^2 \omega t + b^2 \cos^2 \omega t}} \quad (0,25) \quad (\vec{u}_T \cdot \vec{u}_N = 0)$$

$$\textcircled{4} R_e = \frac{V^2}{\gamma_N} = \frac{(a^2 \sin^2 \omega t + b^2 \cos^2 \omega t)^{3/2}}{a b} \quad -4$$

5 - حركة متساوية ، $\gamma_T > 0$ حركة M متساوية ، $\gamma_T < 0$ حركة M متساوية ، $\gamma_T > 0$ حركة M متساوية ، $\gamma_T < 0$ حركة M متساوية

$$\textcircled{0,25} \cos \omega t \cdot \sin \omega t > 0 : \text{لذا } \gamma_T > 0 \Leftrightarrow \frac{\omega^2 (a^2 - b^2)}{\sqrt{a^2 \sin^2 \omega t + b^2 \cos^2 \omega t}} > 0$$

$$\textcircled{0,25} \cos \omega t \cdot \sin \omega t < 0 : \text{لذا } \gamma_T < 0$$

$$\text{أو: } x \cdot y > 0 \Leftrightarrow \gamma_T > 0 \quad \text{و} \quad x \cdot y < 0 \Leftrightarrow \gamma_T < 0$$

(0,5) فوق: \overline{AB} و \overline{CD} الحركة متساوية ، $(\gamma_T > 0)$

(0,5) فوق: \overline{BC} و \overline{DA} الحركة متساوية ، $(\gamma_T < 0)$

أو عندما يجب على الشكل (0,25 + 0,25 + 0,25 + 0,25)

$$\int \sin \theta d\theta = -\frac{1}{Rg} \int \|\vec{v}\| \cdot d\|\vec{v}\| \quad \left\{ \begin{array}{l} \int \sin \theta \cdot d\theta = \frac{K}{g} \theta \cdot d\theta \\ \int \sin \theta \cdot d\theta = \frac{1}{Rg} \int \|\vec{v}\| \cdot d\|\vec{v}\| \end{array} \right.$$

$$1 - \cos \theta = \frac{V_M^2 - V_B^2}{2Rg} \quad \left\{ \begin{array}{l} \int_0^\theta \sin \theta d\theta = \frac{1}{Rg} \int_{V_B}^{V_M} \|\vec{v}\| \cdot d\|\vec{v}\| \quad (0,25) \\ \text{امل بين B و M} \end{array} \right.$$

ثم التعويض في المعاد

$$\|\vec{V}_M\| = \sqrt{\|\vec{V}_B\|^2 + 2Rg(1 - \cos \theta)} \quad (0,25)$$

نعوض في عبارة رد الفعل للبدن

$$\|\vec{V}_M\| = \sqrt{3V_0^2 + 2Rg(1 - \cos \theta)} \quad (0,25)$$

قيمة $\|\vec{V}_B\|$ السابقة في

$$N = m \left[3g \cos \theta - 2g - 3 \frac{V_0^2}{R} \right] \quad \left\{ \begin{array}{l} N = m \left[3g \cos \theta - 2g - \frac{\|\vec{V}_B\|^2}{R} \right] \\ (0,25) \end{array} \right.$$

تفارق النقطة السطح الدائري عندما

$$N = 0 \quad (0,25)$$

$$3g \cos \theta - 2g - 3 \frac{V_0^2}{R} = 0 \quad (0,25)$$

$$\cos \theta_f = \frac{2}{3} + \frac{V_0^2}{Rg} \quad (0,25)$$

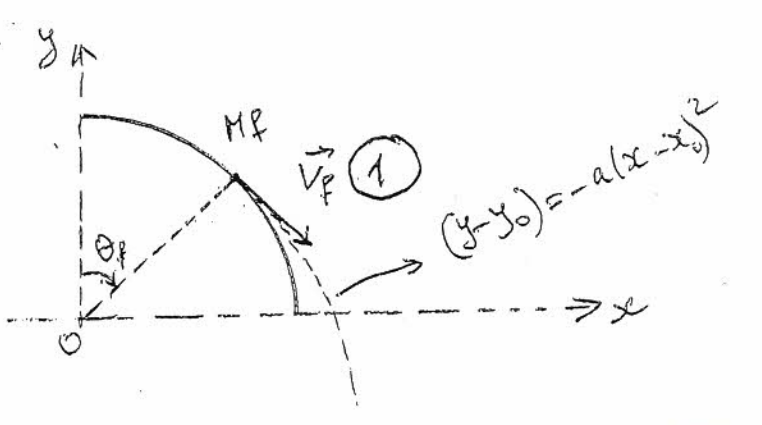
عند النقطة M_f تصبح عبارة السرعة V_f

$$\|\vec{V}_f\| = \sqrt{3V_0^2 + 2Rg(1 - \cos \theta_f)} \quad (0,25)$$

$$\|\vec{V}_f\| = \sqrt{V_0^2 + \frac{2}{3} R \cdot g} \quad (0,25)$$

بعد مفارقة المسلك الدائري تصبح حركة قذيفة بسرعة ابتدائية $\|\vec{V}_f\|$ ويكون المسار جزءاً من قطع مكافئ مقلوب محوره Oy تكون معادلته من الشكل العام:

$$(y - y_0) = -a(x - x_0)^2 \quad (0,5)$$



المترين 02 :



المسلك AB :

القوى المؤثرة : mg رد الفعل الناطقي N و الاحتكاك F_f \vec{F}
نختار المحور \vec{Ox} حلقا AB والمحور \vec{Oy} عمودي على AB
انوى نيوتن :

$\vec{mg} + \vec{N} + \vec{F}_f = m\vec{\gamma}$ (0,25) وبالاستط

\vec{Oy} : $-F_f = m \delta_x$ (0,25) $N - mg = 0$ (0,25) $N = mg$

$\delta_x = -\frac{F_f}{m}$

الشارع ثابت و سااب و الحركة مستقيمة متباطئة
يا انتظام و تكون معادلة الحركة (0,25)

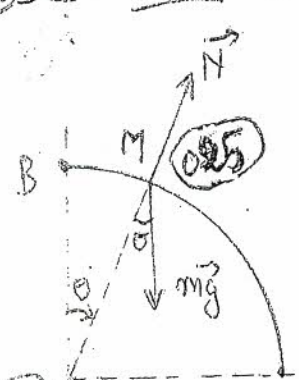
$x = \frac{1}{2} \delta_x t^2 + v_0 t + x_0$ (0,25) و $v_x = \delta_x t + v_0$ (0,25) $v_x^2 - v_0^2 = 2 \delta_x \Delta x$ (0,25)

بتطبيق المعادلة (3) مع $v_x(B) = 0$ و $\Delta x = AB = L$ نجد $F = \frac{m v_0^2}{2L}$ (0,5)

تبقى الحركة بنفس الطبيعة و لكن السرعة الابتدائية $2v_0$ فنجد $v_B^2 - v_A^2 = 2(-\frac{F_f}{m}) \cdot L$ (0,5)

$v_B = v_0 \sqrt{3}$ (1)

المسلك BC :



القوى المؤثرة هي mg و رد الفعل الناطقي N
المعلم المناسب هو إما الإحداثيات القطبية (0,25)
والذائيه $(\vec{u}_N = -\vec{u}_r)$ و $(\vec{u}_T = +\vec{u}_\theta)$ ومانوى نيوتن

$\vec{mg} + \vec{N} = m\vec{\delta}$ (0,25)

$mg \cos \theta - N = m \delta_N$ (1) $mg \sin \theta = m \delta_T$ (2) \vec{u}_T (0,25)

$\delta_T = \frac{d\|\vec{v}\|}{dt}$ و $\delta_N = \frac{\|\vec{v}\|^2}{R}$ مع $\|\vec{v}\| = R \frac{d\theta}{dt}$ (0,25)

نضرب $d\theta$ $\sin \theta \cdot d\theta = \frac{R}{g} \frac{d\theta}{dt} \cdot d\theta$ (0,25) $g \sin \theta = R \cdot \frac{d\theta}{dt}$