

(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)

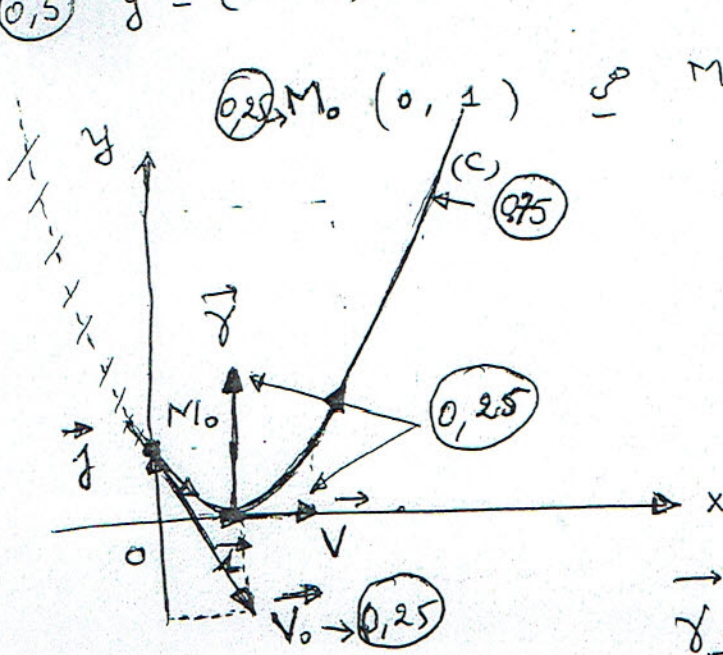
- 1- اكتب المعادلة الاساسية للتحريرك ثم استنتج السرعة التي يصل بها إلى نهاية المنحدر عند النقطة B . (3)
- 2- عند نهاية المستوي المائل يستمر المتزحلق على مستوي أفقي BC بنفس معامل الاحتكاك. استنتج المسافة التي يقطعها المتزحلق على BC حتى يتوقف. (2.25)
- 3- اعد الاجابة على السؤاليين السابقين باستعمال مفهوم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



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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

(1)

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

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

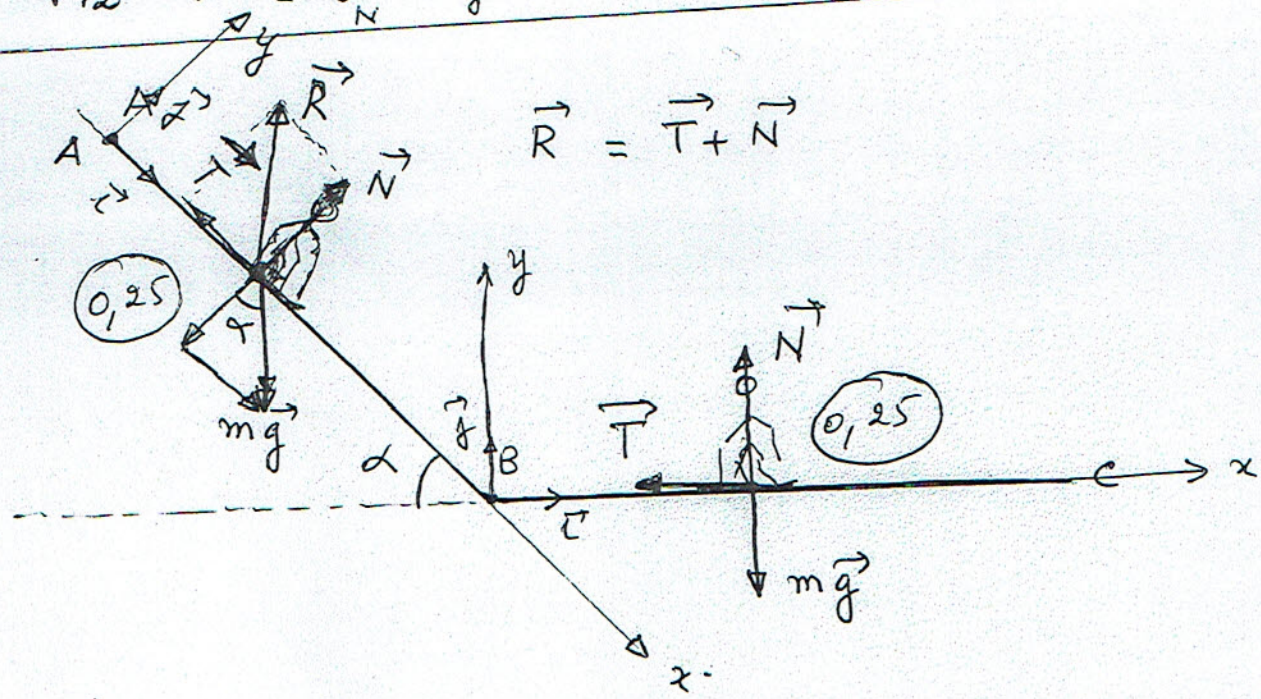
ب. الحركة متباطئة : $\gamma_T < 0 \Leftrightarrow t < 1$ أي $x < 1$

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 : $t = 1 \Leftrightarrow \vec{V} = \vec{i}$ ، $\vec{R} = \frac{1}{2} \vec{j} = \vec{y}_N = 2 \vec{j}$

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) : $\vec{T} = -T \vec{i}$ ، $\vec{N} = N \vec{j}$ ، وبما أنه لا توجد حركة في الاتجاه oy إذن : $\vec{\gamma} = \frac{d^2x}{dt^2} \vec{i}$

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

المعادلة الشعاعية تكون لدينا

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

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

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

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

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

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

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 $mg \sin \alpha \cdot \vec{l}$ والقوى
 \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)

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

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

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

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

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

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

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

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

$W_0^c = \int_0^2 2x^3 dx + \int_0^4 y dy = \left[\frac{2x^4}{4} \right]_0^2 + \left[\frac{y^2}{2} \right]_0^4$ (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: $E_p = -x^2y + c$ $\Leftrightarrow \vec{F} = -\text{grad } E_p = 2xy \vec{i} + x^2 \vec{j}$ 9, 15

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

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