

العلاقات الرياضية المستخدمة في المنهج

التحويلات			
$gm \times 10^{-3} \rightarrow Kg$ $mg \times 10^{-6} \rightarrow Kg$	الكتلة	$cm \times 10^{-2} \rightarrow m$ $mm \times 10^{-3} \rightarrow m$	الطول
$min \times 60 \rightarrow S$ $hr \times 3600 \rightarrow S$	الزمن	$cm^2 \times 10^{-4} \rightarrow m^2$ $mm^2 \times 10^{-6} \rightarrow m^2$	المساحة
$Km/h \times \frac{1000}{3600} \rightarrow m/s$	السرعة	$cm^3 \times 10^{-6} \rightarrow m^3$ $mm^3 \times 10^{-9} \rightarrow m^3$	الحجم

قوانين الشغل والطاقة	
$W = \vec{F} \cdot \vec{d} = F.d \cos \theta$	الشغل الذي تبذله قوة في إزاحة جسم أفقياً
$W_w = mgh$	الشغل الناتج عن وزن جسم عند إزاحته رأسياً
$W = \frac{1}{2} F \Delta X = \frac{1}{2} K. \Delta X^2$	الشغل الناتج عن وزن كتلة معلقة في نابض مرن
$KE = \frac{1}{2} mV^2$	الطاقة الحركية للجسم
$PE_g = mgh$	الطاقة الكامنة الثقالية
$PE_e = \frac{1}{2} F \Delta X = \frac{1}{2} K \Delta X^2$	الطاقة الكامنة المرنة في النابض
$PE_e = \frac{1}{2} C \Delta \theta^2$	الطاقة الكامنة المرنة في خيط مطاطي
$v = \sqrt{\frac{2KE}{m}}$	سرعة الجسم بدلالة طاقته الحركية
$v = \sqrt{2gh}$	السرعة النهائية لجسم بدلالة الإزاحة الرأسية
$ME = KE + PE$	الطاقة الميكانيكية للجسم
$E = ME + U$	الطاقة الكلية للجسم
$W = \Delta KE$	علاقة الشغل والطاقة الحركية
$W_w = -\Delta PE$	علاقة الشغل والطاقة الكامنة الثقالية
$\Delta PE = -\Delta KE$	علاقة الطاقة الحركية والطاقة الكامنة الثقالية
$ME = \frac{1}{2} mv^2 + mgL (1 - \cos \theta)$	الطاقة الميكانيكية للبندول البسيط
$v = \sqrt{2gh} = \sqrt{2gL (1 - \cos \theta)}$	السرعة النهائية للبندول عند موضع الاستقرار

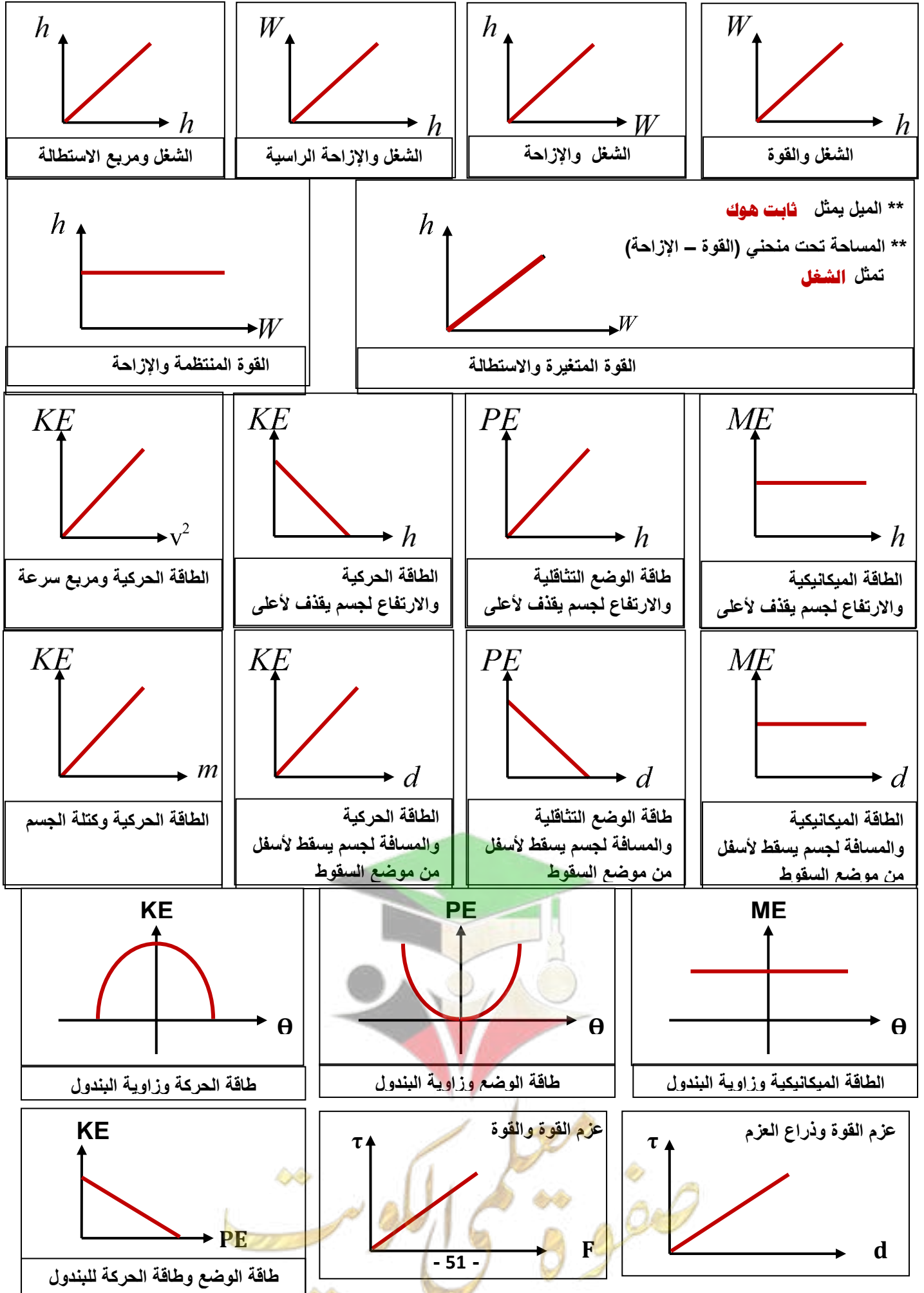
غياب الاحتكاك (سطح مائل أملس)	وجود الاحتكاك (سطح مائل خشن)	
$\Delta ME = 0$ $ME_i = ME_f$ $KE_i + PE_i = KE_f + PE_f$	$\Delta ME \neq 0$ $\Delta ME = + W_f$ $ME_f - ME_i = - f d$ $(KE_f + PE_f) - (KE_i + PE_i) = - f d$	التغير في الطاقة الميكانيكية (ΔME)
$W_w = \pm m g h$ $W_f = 0$ $W_T = W_w$	$W_w = \pm m g h$ $W_f = - f d$ $W_T = W_w + W_f$	حساب الشغل الكلي (W_T)

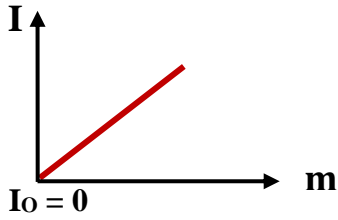
قوانين ميكانيكا الدوران	
$\vec{\tau} = \vec{F} \times \vec{d} = Fd \sin \theta$	عزم القوة (عزم الدوران)
$\vec{C} = \vec{F} \times \vec{d}$	عزم الازدواج
$\vec{\tau}_{C.W} = \vec{\tau}_{A.C.W}$	العزوم المتزنة
$I = I_0 + md^2$	نظرية المحاور الموازي (القصور الذاتي الدوراني)

قوانين حفظ كمية الحركة والتصادمات	
$\vec{P} = m \cdot \vec{v}$	كمية الحركة الخطية
$\vec{I} = \Delta \vec{P} = \vec{F} \cdot \Delta t = m \cdot \Delta V$	الدفع الذي يتلقاه الجسم
$m_1 \cdot v'_1 = - m_2 \cdot v'_2$	سرعة الارتداد للمدفع وسرعة الإطلاق للقذيفة

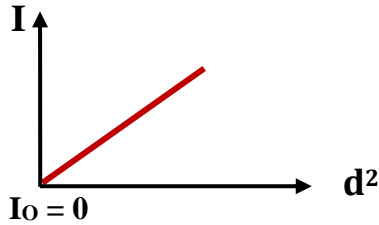
التصادم المرن (تام المرونة)	التصادم اللامرن (اللامرن كليا)	
$KE_i = KE_f$	$\Delta KE = \left[\frac{1}{2}(m_1 + m_2)v'^2 \right] - \left[\frac{1}{2}m_1v_1^2 + \frac{1}{2}m_2v_2^2 \right]$	طاقة الحركة
$v'_1 = \frac{2m_2v_2 + (m_1 - m_2)v_1}{(m_1 + m_2)}$ $v'_2 = \frac{2m_1v_1 - (m_1 - m_2)v_2}{(m_1 + m_2)}$	$v' = \frac{m_1v_1 + m_2v_2}{(m_1 + m_2)}$	سرعة الجسمين بعد التصادم

الرسوم البيانية في المنهج

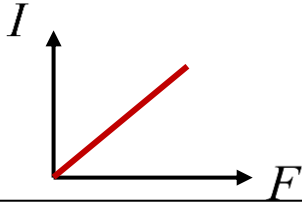




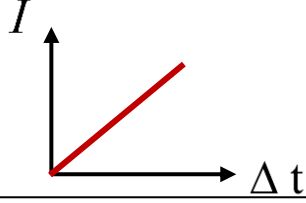
القصور الذاتي الدوراني والكتلة
لعدة كتل نقطية
الميل يمثل d^2



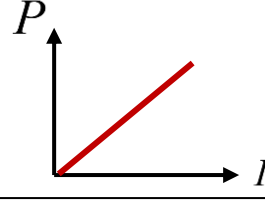
القصور الذاتي الدوراني ومربع البعد
لكتلة نقطية عن محور الدوران
الميل يمثل m



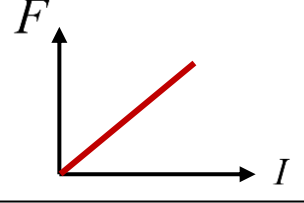
الدفع والقوة المؤثرة



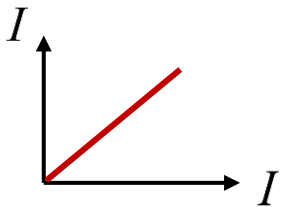
الدفع وزمن التأثير



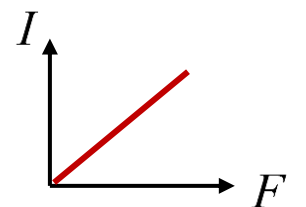
كمية الحركة ومتجه السرعة



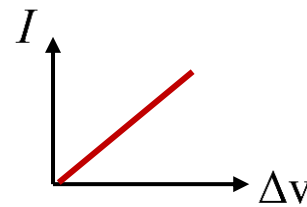
كمية الحركة وكتلة الجسم



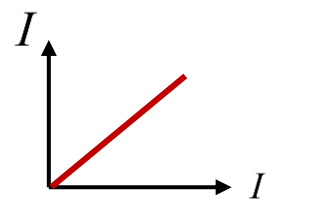
التغير في كمية الحركة
والقوة المؤثرة



التغير في كمية الحركة
وزمن التأثير



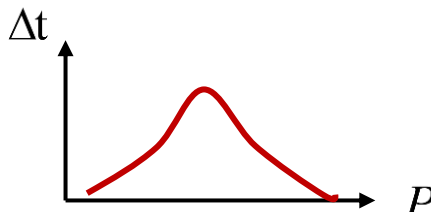
التغير في كمية الحركة
والتغير في متجه السرعة



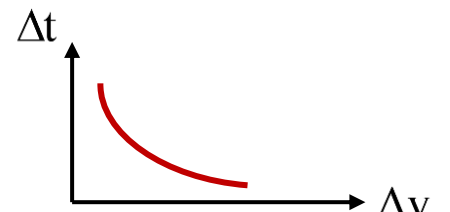
التغير في كمية الحركة
وكتلة الجسم



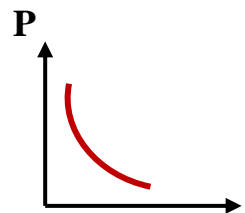
متوسط القوة المؤثرة وزمن تأثيرها
أثناء الدفع



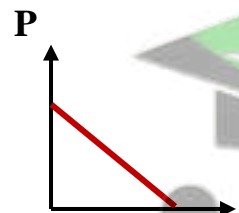
القوة المؤثرة وزمن تأثيرها
عند ركل لاعب لكرة قدم



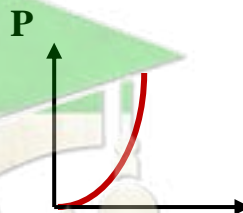
القوة المؤثرة وزمن تأثيرها
عند ثبات الدفع



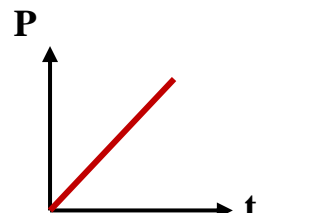
كمية الحركة والزمن لجسم
يتحرك بعجلة تباطؤ غير منتظمة



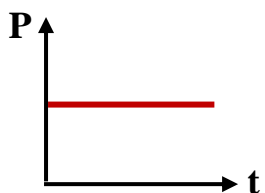
كمية الحركة والزمن لجسم
يتحرك بعجلة تباطؤ منتظمة



كمية الحركة والزمن لجسم
يتحرك بعجلة تسارع غير منتظمة



كمية الحركة والزمن لجسم
يتحرك بعجلة تسارع منتظمة



كمية الحركة والزمن لجسم
يتحرك بسرعة ثابتة