

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

$W = \vec{F} \cdot \vec{d} = F \cdot d \cos \theta$	الشغل الذي تبذله قوة في إزاحة جسم أفقياً
$W_w = mgh$	الشغل الناتج عن وزن جسم عند إزاحته رأسياً
$W = \frac{1}{2} F \Delta X = \frac{1}{2} K \cdot \Delta X^2$	الشغل الناتج عن وزن كتلة معلقة في نابض مرن
$KE = \frac{1}{2} m V^2$	الطاقة الحركية للجسم
$PE_g = mgh$	الطاقة الكامنة الثانوية
$PE_e = \frac{1}{2} F \Delta X = \frac{1}{2} K \Delta X^2$	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 الراسية
$ME = KE + PE$	الطاقة الميكانيكية للجسم
$E = ME + U$	الطاقة الكلية للجسم
$W = \Delta KE$	علاقة الشغل والطاقة الحركية
$W_w = -\Delta PE$	علاقة الشغل والطاقة الكامنة الثانوية
$\Delta PE = -\Delta KE$	علاقة الطاقة الحركية والطاقة الكامنة الثانوية
$ME = \frac{1}{2} mv^2 + mgL (1 - \cos \theta)$	الطاقة الميكانيكية للبندول البسيط
$v = \sqrt{2gh} = \sqrt{2gL (1 - \cos \theta)}$	السرعة النهائية للبندول عند موضع الاستقرار

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

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 الازدجاج
$\vec{\tau}_{C,W} = \vec{\tau}_{A,C,W}$	العزم المترننة
$I = I_0 + md^2$	نظرية المحور 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 للفيجة

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



الرسوم البيانية في المنهج



