

العمل والطاقة

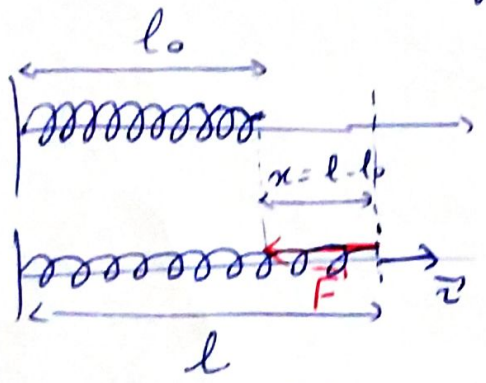
①
~~تاريخ~~
~~أعمال~~

1- العمل
 يعطى العمل العنصري للقوة \vec{F} خلال انتقال عنصري $d\vec{l}$ بالعلاقة
 $dW = \vec{F} \cdot d\vec{l} = F \cdot dl \cos \alpha$

$dW > 0$ $\theta < 90^\circ$ حالة θ ; منفردة $\theta = 90^\circ$; $dW = 0$ $\theta = 180^\circ$

- العمل المنجز من طرف قوة \vec{F} من الوضعية A إلى الوضعية B

يعطى بالعلاقة $W_A^B = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{l} (r)$



مثال: قوة ارجاع نابض $\vec{F} = -Kx\vec{e}_x$ ثابت مرونة النابض

بوضع $x = l - l_0$ فيكون الانتقال العنصري $dl = dx$

$W_A^B = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{l} = \int_A^B -Kx dx \quad / \quad \theta = 0$

$= -K \int_A^B x dx = -\frac{K}{2} x^2 \Big|_{x_A}^{x_B} \Rightarrow W_A^B = -\frac{1}{2} K (x_B^2 - x_A^2)$

II - الإسطمالية هي العمل الذي تنجزه القوة في وحدة الزمن ويرمز لها ب P

$P(t) = \frac{dW}{dt} \Rightarrow P(t) = \vec{F}(t) \cdot \frac{d\vec{l}}{dt} = \vec{F} \cdot \vec{v}(t)$

$P(t) = F \cdot v \cos \theta$ (watt)

III - الطاقة الحركية

من المبدأ الثاني للديناميكا $\vec{F} = m\vec{a} = m \frac{d\vec{v}}{dt}$ عباره العمل العنصري

$dW = m \frac{d\vec{v}}{dt} \cdot d\vec{l} \quad / \quad d\vec{l} = \vec{v} dt \quad (\vec{v} = \frac{d\vec{l}}{dt})$

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

$dW = m v dv \Rightarrow dW = m \cdot \frac{1}{2} dv^2$

باعتبار الكتلة ثابتة m :

② المقدار $\frac{1}{2} m v^2 = E_c$ الطاقة الحركية ويكون $dW_A^B = dE_c$ (J)

- نظرية الطاقة الحركية $dW_A^B = dE_c \Rightarrow W_A^B = \Delta E_c$

$$W_A^B = \frac{1}{2} m (v_B^2 - v_A^2) = E_{cB} - E_{cA}$$

- القون المحفوظة والطاقة الكامنة

نقول ان القوة محافظة اذا كان عملها من نقطة A الى نقطة B يتعلق بالمسار المتخذ، ويعبر بالتعبارة $dW = -dE_p$

$$\rightarrow W_A^B = \int_A^B dW = - \int_A^B dE_p = E_p(A) - E_p(B)$$

وذلك يعني:

$$(W_A^B)_c = E_p(A) - E_p(B)$$

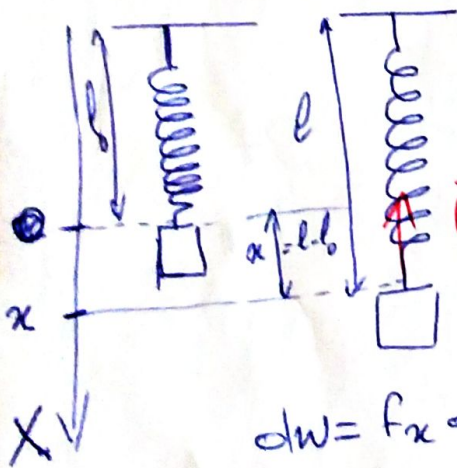
محافظة Conservatif

حيث E_p الطاقة الكامنة وتُقاس في J و (J)

$(W_A^B)_c$: العمل للقوة المحافظة من النقطة A الى B (يتعلق بسوي بالرفع او التناهي وانتهائي)
 (وهنا كان مسار التناهي $A \rightarrow B$)

- الطاقة الكامنة لقون مروني

ندرس حركة جسم كتلته m متعلق بنابجها مهمل الكتلة مقارنة مع m



نزيح الجسم مسافة x عن وضع التوازن فيبدأ انبساطها بالاعتزاز ويبدى قوة \vec{F}

نحاول ارجاع الجسم الى الوضع الاول تحت قوة

الرجوع و تعطى بالتعبارة $F_x = -Kx$ لدينا

$$dW = F_x dx = -dE_p$$

$$\Rightarrow -Kx dx = -dE_p \Rightarrow E_p = \frac{1}{2} Kx^2 + Cst$$

$$= \frac{1}{2} K (l - l_0)^2 + cst$$

- الطاقة الكامنة الثقالية: نضع جميع الاجسام في الماديكي قون تجاذب كل متبادل بينهما بشكل

$$\vec{F}_{12} = G \frac{M_1 M_2}{r^2} \vec{ur}$$

وتمس : قوة التجاذبية البعادية

تكملة

T.E.2

$$dW = \vec{F} \cdot d\vec{r} = -dE_p$$

$$\Rightarrow dW = -F dr = -dE_p \Rightarrow dE_p = F dr$$

$$F = F_{12} = F_{21} = G \frac{M_1 M_2}{r^2}$$

$$\Rightarrow dE_p = G \frac{M_1 M_2}{r^2} dr \Rightarrow E_p = -G \frac{M_1 M_2}{r} + \text{const.}$$

$$\int \frac{dr}{r^2} = \int r^{-2} dr = \frac{r^{-2+1}}{-1} = -r^{-1} = -\frac{1}{r}$$

$$dE_p = -\vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$\vec{F} = F_x \vec{i} + F_y \vec{j} + F_z \vec{k}$$

$$d\vec{r} = dx \vec{i} + dy \vec{j} + dz \vec{k}$$

التفاضل التام لـ E_p

$$dE_p = \frac{\partial E_p}{\partial x} dx + \frac{\partial E_p}{\partial y} dy + \frac{\partial E_p}{\partial z} dz \quad \text{--- (1)}$$

$$\Rightarrow dE_p = (F_x dx + F_y dy + F_z dz) \quad \text{--- (2)}$$

مقارنة (1) و (2) فـ

$$-\frac{\partial E_p}{\partial x} = F_x$$

$$-\frac{\partial E_p}{\partial y} = F_y \Rightarrow \vec{F} = -\text{grad } E_p$$

$$-\frac{\partial E_p}{\partial z} = F_z$$

$$\text{rot } \vec{F} = \vec{0}$$

ونقول ان القوة مشتقة من طور

- محافظة: لتكون \vec{F} محافظة كما

القوى الغير محافظة والطاقة الميكانيكية

عمل القوة الغير محافظة يؤدى الى ضياع الطاقة
وغيرهم من اياضيا بان العمل يكون سالب وبتلك لا يمكن
كتابة العمل المنجز كما نكل تقابل نام $dW \rightarrow \delta W$

$$W_A^B = (W_A^B)_C + (W_A^B)_N_C$$

عمل القوة الغير محافظة

3
تحت

$$W_A^B = E_c^B - E_c^A$$

$$(W_A^B)_c = E_p(A) - E_p(B)$$

$$\Rightarrow W_A^B = E_c^B - E_c^A = (W_A^B)_c + (W_A^B)_{nc} = E_p^A - E_p^B + (W_A^B)_{nc}$$

$$\Rightarrow E (W_A^B)_{nc} = (E_c^B + E_p^A) - (E_c^A + E_p^B) = E_M^B - E_M^A = \Delta E_M$$

الطاقة الميكانيكية

ومن خلال التغير في الطاقة الميكانيكية ياروي على القوى الغير محافظة

نصن نظرية الطاقة الميكانيكية

التغير في الطاقة الميكانيكية بين نقطتين A و B (ان نقطتي A, B ياروي على مسلك وحيدة التواء الغير محافظة المؤثرة على الجسم على انتقاله من A ← B .

$$E_M^B - E_M^A = (W_A^B)_{nc}$$

- في حالة كون جميع القوى المؤثرة على الجسم محافظة ياروي

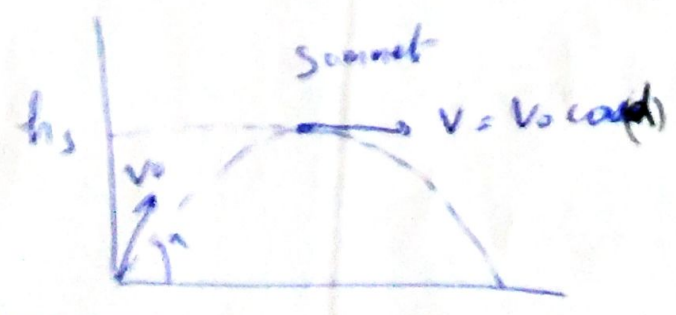
$$\Delta E_M = 0 \Rightarrow E_M^A = E_M^B$$

مثال: قذف جسم كتلته m بزاوية α مع سطح أفقي

ديسريته ابتدائية v₀ فنبقى على نفس السطح بعد مرور

زمن معين ، ياروي قوا مقاومة الهواء أوجد باستخدام نظرية

الطاقة الميكانيكية أعلم ارتفاع h_s يبلغه الجسم ببدئة v₀, θ, α



القوة المحسوسة المؤثرة في الجسم هي الشغل وهو قوة متوازنة
وبالتالي $\Delta E_H(0 \rightarrow 1) = 0$

$$E_H^0 - E_H^1 = 0 \Rightarrow E_C^0 + E_P^0 = E_C^1 + E_P^1$$

$$E_C^0 = \frac{1}{2} m v_0^2 + m g h_0 = \frac{1}{2} m (v_0 \cos \alpha)^2 + m g h_0$$

من قانون الطاقة
$$\Rightarrow h_0 = \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{2g}$$

- شروط توازن الجسم

نقول أن جسم متوازن إذا كان يتحرك وفق مبدأ الطاقة ونقول أنه واقع في حالة توازن مستقر إذا كان هذا الجسم يتأرجح في الحالة المدروسة $\sum \vec{F}_e = \vec{0}$

من جهة أخرى رأينا أن $\vec{F} = -g \sin \alpha \epsilon_p = \vec{0}$

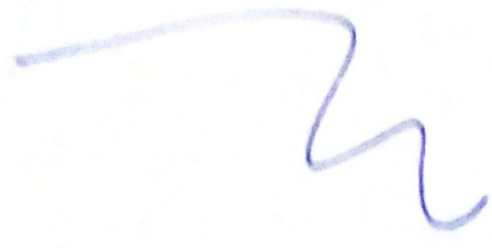
$$\begin{cases} \frac{\partial E_p}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial E_p}{\partial y} = 0 \\ \frac{\partial E_p}{\partial z} = 0 \end{cases}$$

- رياضياً نقول أن توازن الجسم مستقر إذا كانت المشتقة الثانية للطاقة الكامنة بالذرية لأحداثيات الجسم موجبة

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 E_p}{\partial x^2} > 0 \\ \frac{\partial^2 E_p}{\partial y^2} > 0 \\ \frac{\partial^2 E_p}{\partial z^2} > 0 \end{aligned}$$

٥

وعليه لجان أبحاث التوازن بالذرة للجسم ما هي إلا
التعادل الذي تكون فيها قيمة الطاقة الكامنة
أعلى ما يمكن (فيها) دنيا) والبريستون قاعدة
الطاقة أقصر قيم ممكنة أو دوتون على



انتهى بالتوفيق للجميع