

# الازاحة الزاوية 1

① وحدات القياس - الدرجات - الراديان - الدورة

• تحديد موقع باستخدام الإحداثيات القطبية والديكارية  
 • الديكارية (x, y) الأحداث الزاوية  $\theta = \tan^{-1} \frac{y}{x}$   
 • الإحداثية القطبية  $r = \sqrt{x^2 + y^2}$   $(r, \theta)$

السرعة الزاوية والزاوية والزمن الدوراني 2  
 السرعة الزاوية =  $\omega = \frac{\Delta\theta}{\Delta t}$   $\omega = \frac{v}{r}$

$\omega = \frac{\Delta\theta}{\Delta t} = \frac{v}{r}$   
 $v = \omega r$

$f = \frac{n}{1} = \frac{v}{2\pi r} = \frac{\omega}{2\pi}$

الزمن الدوري =  $T = \frac{1}{f} = \frac{1}{n} = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{1}{\omega}$

القوة المركزية (Fc) 4

$F_c = m a_c = m \frac{v^2}{r} = m \omega^2 r$

## ملاحظة 1

• حركة الجسم في عقارب الساعة  $\Delta\theta$   
 • حركة الجسم مع عقارب الساعة  $-\Delta\theta$

$\Delta\theta = \frac{s}{r}$

• مسافة طول القوس

$s = r\theta$

ملاحظة 2: السرعة الزاوية: ما ينمو الاجسام تحت لو كانوا ابعاد  
 • السرعة الزاوية: تنمو لإدخال نقطة على الخط (حول مركز)  
 • الخطر أكبر تكون السرعة أكبر.

## العجلة المركزية والعجلة الزاوية 3

العجلة المركزية (ac) تنبأ من تغير اتجاه السرعة.  
 العجلة الزاوية (α) تنبأ من تغير مقدار السرعة.

$a_c = \frac{v^2}{r} = \omega^2 r \text{ m/s}^2$

$\alpha = \frac{\Delta\omega}{\Delta t} = \frac{d\omega}{dt} \text{ rad/s}^2$

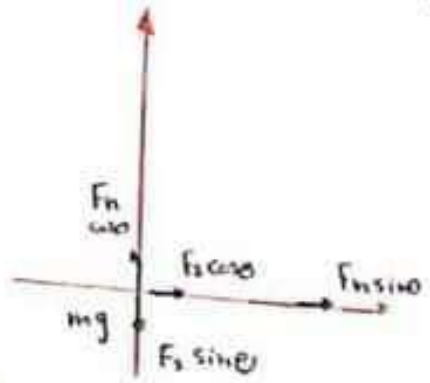
$a_t = \alpha r / a_{total} = \sqrt{a_c^2 + a_t^2}$

## المركبة الاثرية والمخلة 5

$F_c = F_s$

$m \frac{v^2}{r} = M_s m g = v = \sqrt{M_s g r}$

أبزر سرعة ممكنة

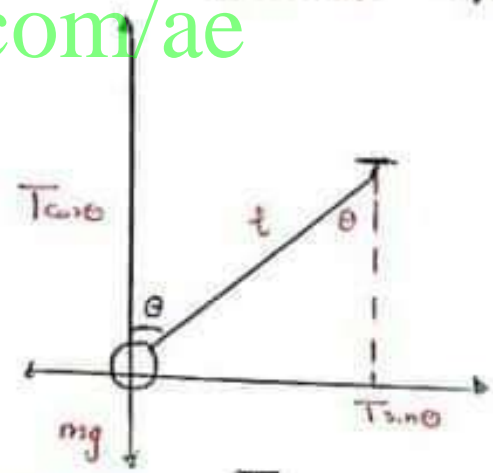


$\sum F_x \text{ ① } m \frac{v^2}{r} = F_n \sin\theta + M_s F_n \cos\theta$

$\sum F_y \text{ ② } mg = F_n \cos\theta - M_s F_n \sin\theta$

$\frac{m v^2}{r m g} = \frac{F_n (\sin\theta + M_s \cos\theta)}{F_n (\cos\theta - M_s \sin\theta)}$

$v = \sqrt{\frac{r g (\sin\theta + M_s \cos\theta)}{(\cos\theta - M_s \sin\theta)}}$



$m \frac{v^2}{r} = \frac{mg \sin\theta}{\cos\theta}$

$\frac{m v^2}{l \sin\theta} = m g \tan\theta$

$F_c = T \sin\theta$

$m \omega^2 r = \frac{mg}{\cos\theta} \sin\theta \rightarrow m \omega^2 l \sin\theta = \frac{mg \sin\theta}{\cos\theta}$

## ملاحظة 3

عندما تكون العجلة زاوية

$\omega_f = \omega_i + \alpha t$   
 $\omega_f^2 = \omega_i^2 + 2\alpha\theta$   
 $\Delta\theta = \omega_i t + \frac{1}{2} \alpha t^2$

$\omega = \sqrt{\frac{g}{l \cos\theta}}$