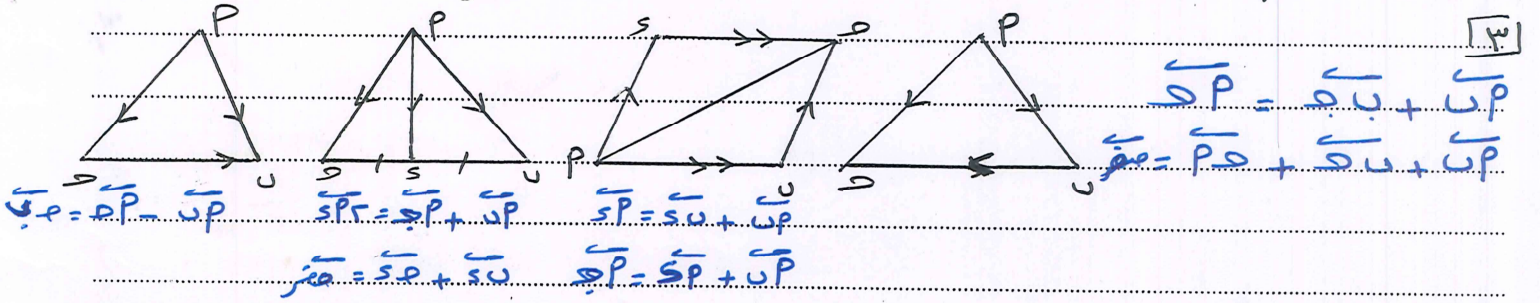


# ملخص قوانين المنهج

1.  $\vec{P} \neq \vec{U}$  ,  $\vec{P} - \vec{U} = \vec{P}$  ,  $\|\vec{P}\| = \|\vec{U}\|$  نفس المحل: ولكن

2. إذا كان  $\vec{P} = (\text{س}, \text{ص})$  :  $\|\vec{P}\| = \sqrt{\text{س}^2 + \text{ص}^2}$  ,  $\text{خطاه} = \frac{\text{ص}}{\text{س}}$  ليست نفس الاتجاه.



3. إذا كانت لقوة مترين زاوية مجموعهم = صفر

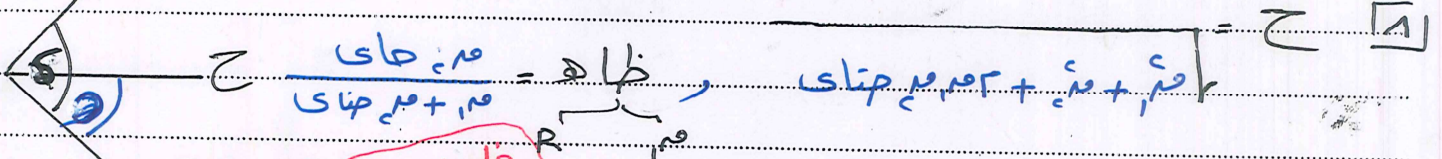
4.  $\vec{P} = (\text{س}, \text{ص})$  الصورة الاحداثية

5.  $\vec{P} = \text{س} \vec{e}_1 + \text{ص} \vec{e}_2$  بدلالة متجهي الوحدة الاساسيين  
 6.  $\vec{P} = (\|\vec{P}\|, \theta)$  الصورة القطبية

7. أي أن القوة تتعین تماماً بمعرفة  
 8. مقدار القوة  
 9. اتجاه القوة

نظم تأثير القوة

10. 1 كجم = 9.8 نيوتن , 1 طن = 9.8 داين  
 11. 1 نيوتن = 100000 داين



13.  $\vec{P} = H \vec{e}_1 + V \vec{e}_2$   
 14. إذا كان  $\vec{P} \perp \vec{H}$  :  $\vec{P} = V \vec{e}_2$   
 15.  $\vec{P} = H \vec{e}_1 + V \vec{e}_2$

16. إذا كانت القوتان متعامدتين  $\theta = 90^\circ$

17.  $\vec{P} = H \vec{e}_1 + V \vec{e}_2$  ,  $\|\vec{P}\| = \sqrt{H^2 + V^2}$

18. إذا كانت القوتان متساويتين في المقدار (  $\text{س} = \text{ص} = \text{م}$  )

19.  $\vec{P} = \text{س} \vec{e}_1 + \text{ص} \vec{e}_2$  ,  $\theta = 45^\circ$  (حيث  $\theta$  تنصف الزاوية بين القوتين)

20. إذا كانت القوتان لهما نفس خط العمل ونفس الاتجاه (  $\text{س} = \text{ص}$  )

21.  $\vec{P} = \text{س} \vec{e}_1 + \text{ص} \vec{e}_2$  القيم العظمى للمحلي

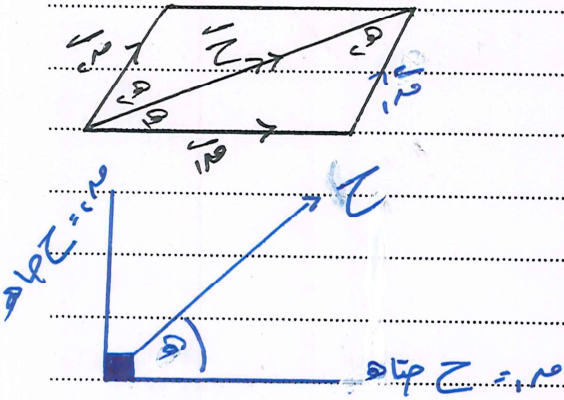
22.  $\text{س} = 10$  عكس الاتجاه

23.  $\vec{P} = \text{س} \vec{e}_1 + \text{ص} \vec{e}_2$  القيم الصغرى

$$[12] \quad \frac{100}{100} = \frac{100}{100} = \frac{100}{100} \quad \text{ح} \quad \frac{100}{100} = \frac{100}{100} = \frac{100}{100}$$

$$\frac{100}{100} = \frac{100}{100} = \frac{100}{100} \quad \text{ح} \quad \frac{100}{100} = \frac{100}{100} = \frac{100}{100}$$

[13] قس على القوة في اتجاهين متعاكسين



[14] محصلة قوتين متساويتين في

نقط

$$\text{ح} = 2 \times 100 = 200 \quad \text{مع مراعاة إشارة البيع}$$

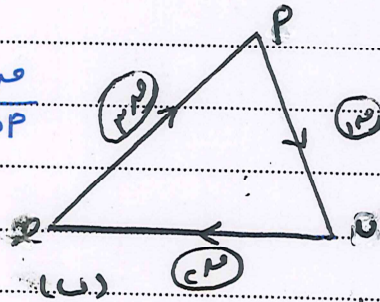
مع مراعاة إشارة البيع

[15] المتوازن

ح = 200

$$\frac{100}{100} = \frac{100}{100} = \frac{100}{100}$$

$$\frac{100}{100} = \frac{100}{100} = \frac{100}{100}$$



قاعدة الزاوية

[16] اتزان جسم على

مستوى عائل أحسن

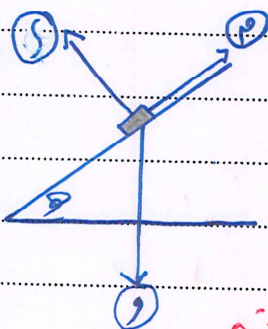
(ح)

(د)

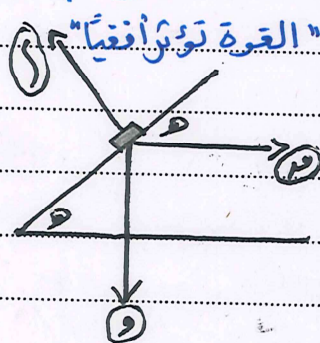
قاعدة مثلث القوة

(پ)

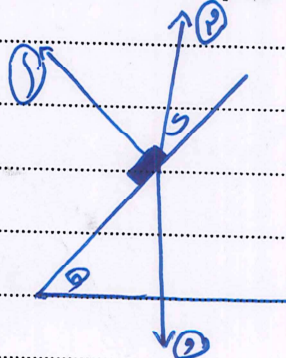
القوة في اتجاه خط  
أكبر ميل للمستوى  
لأعلى



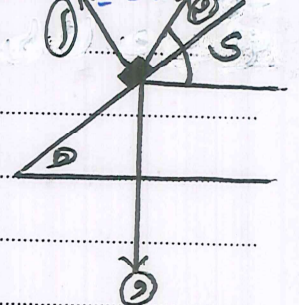
القوة الأفقية



القوة في اتجاه ميل بزوايا  
مع المستوى الأعلى



القوة في اتجاه ميل  
على الاقصى بزوايا كما لا يخفى



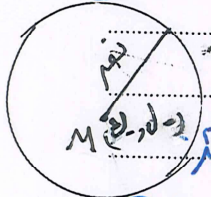
\* ردود أفعال المفصلات غير معلوم، الاتجاه و كذلك المستوى الجسم

\* رد فعل المستوى الامس محدد على المستوى

١٧١ المساحة الجانبية للهرم المنتظم =  $\frac{1}{2}$  محيط القاعدة  $\times$  الارتفاع الجانبي  
 المساحة الكلية للهرم = المساحة الجانبية + مساحة القاعدة  
 حجم الهرم =  $\frac{1}{3}$  مساحة القاعدة  $\times$  الارتفاع

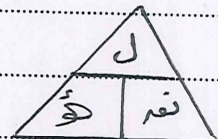
١٧٢ الهرم الثلاثي منتظم الأوجه  
 ٢ ل = ٣ ع حيث ل طول الحرف و ع = الارتفاع  
 تذكر أن :  
 \* محيط القطر الدائري = ٢ نصف ل \* الحجم  
 \* المساحة الكلية = ل ٢ ٣٢

١٧٣ المساحة الجانبية للخروط القائم =  $\pi$  ل نصف  
 \* المساحة الكلية للخروط القائم =  $\pi$  نصف (ل + نصف)  
 \* حجم المخروط القائم =  $\frac{1}{3}$   $\pi$  نصف ع



١٧٤ معادلة الدائرة في الإحداثيات  
 (س + ١) (س + ١) + (ع + ١) (ع + ١) = نصف  
 العام : س<sup>٢</sup> + ع<sup>٢</sup> + ٢س + ٢ع + ٢ = ٠

\* مساحة القطر الدائري =  $\frac{1}{2}$  ل نصف  
 =  $\frac{1}{2}$  نصف هـ =  $\frac{\pi}{2}$  نصف هـ  
 \*  $\frac{\pi}{2}$  هـ =  $\frac{\pi}{2}$  هـ



م = (  $\frac{1}{2}$  معادل س +  $\frac{1}{2}$  معادل ع ) بشرط معادل س = معادل ع  
 نصف =

\* مساحة أي مضلع منتظم =  
 =  $\frac{1}{2}$  س هـ  
 (س = طول الضلع)

\* معادلة الدائرة لا تحتوي على الحد س  
 \* ل<sup>٢</sup> + ع<sup>٢</sup> - ٢س - ٢ع = ٠ معادل س = معادل ع = ١  
 \* معادلة الدائرة المارة بنقطه الاصل هي :

\* الكثافة =  $\frac{\text{حجم}}{\text{التر}} = \frac{١٠٠٠}{٣}$   
 \* مساحة المثلث =  $\frac{1}{2}$   $\times$  طول القاعدة  $\times$  الارتفاع  
 =  $\frac{1}{2}$   $\times$  حاصل ضرب  
 لحواف المضلع  $\times$  جا (الزاوية بينهم)

س<sup>٢</sup> + ع<sup>٢</sup> = نصف  
 \* معادلة الدائرة التي مركزها يقع على محور السينات هي :

س<sup>٢</sup> + ع<sup>٢</sup> + ٢ل س + ٢ل ع + ٢ = ٠  
 \* معادلة الدائرة التي مركزها يقع على محور الصادات هي :

$\frac{1}{2}$  ح (  $\frac{1}{2}$  ح - ١ ) (  $\frac{1}{2}$  ح - ١ ) (  $\frac{1}{2}$  ح - ١ )  
 \* معادلة الدائرة التي تمس محور السينات م ( - ل - ر ) ( ك ) و نصف = ١ - ك

س<sup>٢</sup> + ع<sup>٢</sup> + ٢ل س + ٢ل ع + ٢ = ٠  
 \* معادلة الدائرة التي مركزها يقع على محور السينات هي :

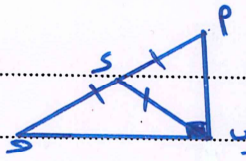
س<sup>٢</sup> + ع<sup>٢</sup> + ٢ل س + ٢ل ع + ٢ = ٠  
 \* معادلة الدائرة التي مركزها يقع على محور السينات هي :

س<sup>٢</sup> + ع<sup>٢</sup> + ٢ل س + ٢ل ع + ٢ = ٠  
 \* معادلة الدائرة التي مركزها يقع على محور السينات هي :

\* المساحة الكلية = ل ٢ ٣٢  
 \* المساحة الجانبية =  $\pi$  ل نصف  
 \* حجم المخروط القائم =  $\frac{1}{3}$   $\pi$  نصف ع

\* معادلة الدائرة التي تمس محور السينات م ( - ل - ر ) ( ك ) و نصف = ١ - ك

$$\Rightarrow P \perp = SU$$



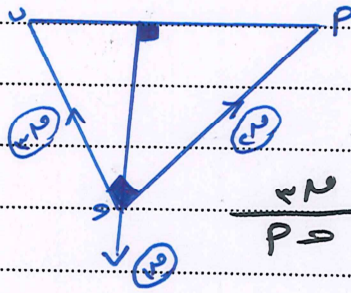
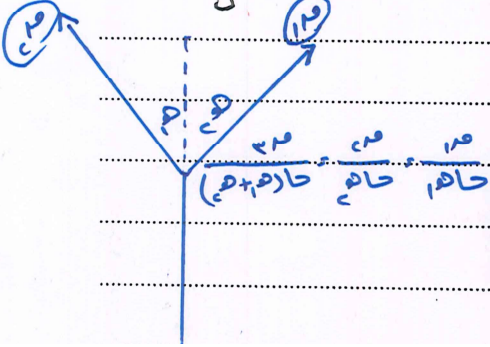
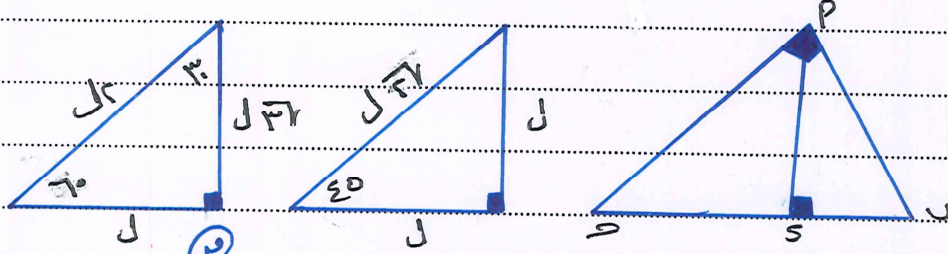
تذکران ۱۲۲۱

$$SU \times SU = (UP) \quad (1)$$

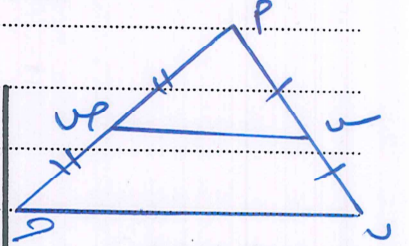
$$US \times SU = (SP) \quad (2)$$

$$SU \times SU = (SP) \quad (3)$$

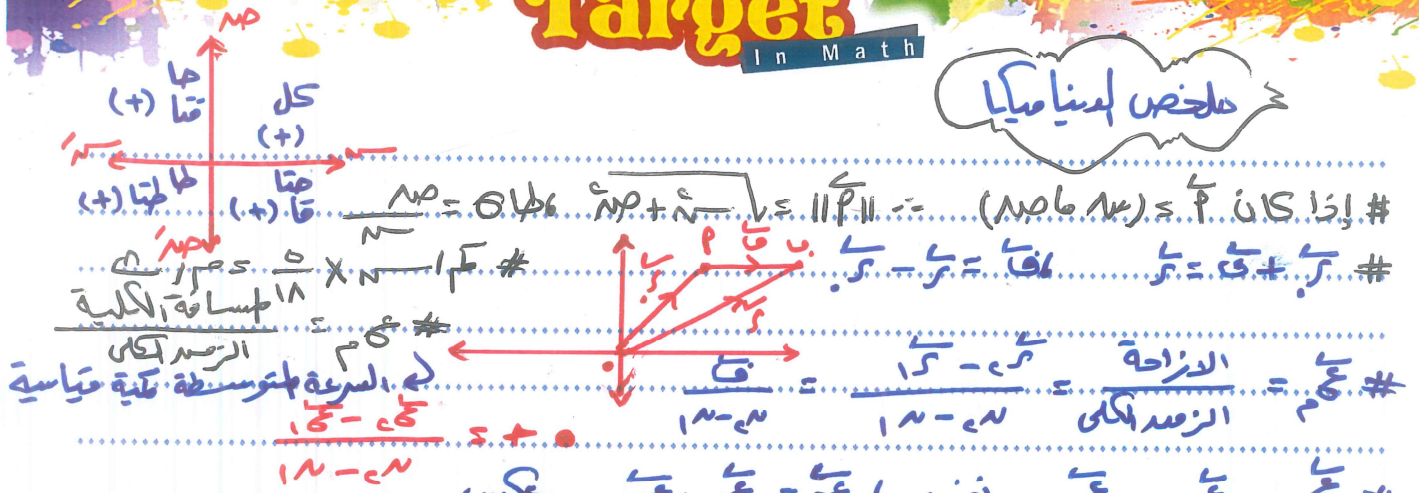
$$\frac{SP \times UP}{SU} = (SP) \quad (4)$$



$$\frac{SP}{SU} = \frac{SU}{UP}$$



$$SU \perp = \frac{SU}{SU} = \frac{SU}{SU}$$



قانون الجذب العام لنيوتن:

$$F = G \frac{m_1 m_2}{r^2}$$

حيث:  $G$  ثابت الجذب العام،  $m_1, m_2$  كتلتا الجسمين،  $r$  المسافة بينهما.

القانون الأول لنيوتن: الجسم يبقى في حالته ما لم تؤثر عليه قوة خارجية.

القانون الثاني لنيوتن:  $F = ma$

القانون الثالث لنيوتن: لكل فعل رد فعل مساوٍ له في المقدار ومضاد له في الاتجاه.

القانون الأول لنيوتن:  $\sum F = 0$

القانون الثاني لنيوتن:  $\sum F = ma$

القانون الثالث لنيوتن:  $F_{12} = -F_{21}$

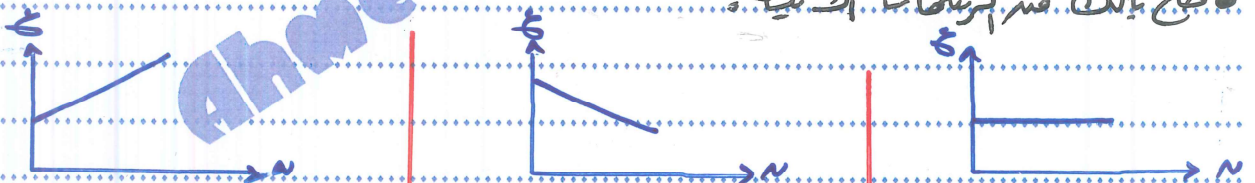
القانون الأول لنيوتن:  $\sum F = 0$

القانون الثاني لنيوتن:  $\sum F = ma$

القانون الثالث لنيوتن:  $F_{12} = -F_{21}$

• كل حركة منتظمة الحركة المستقيمة المتغيرة بسرعة.

• كل حركة منتظمة الحركة المستقيمة المتغيرة بتسارع.



الحركة المنتظمة: سرعة ثابتة.

الحركة المنتظمة المتغيرة بسرعة: تسارع ثابت.

الحركة المنتظمة المتغيرة بتسارع: تسارع متغير.



عدد طوليات

عدد البصيات

$$\begin{aligned} & \# \text{ عدد عناصر فضاء البصية } = N \\ & \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل } (\emptyset) = 0 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \\ & \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \\ & \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \\ & \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \end{aligned}$$

$$\# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1$$

$$\# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1$$

$$\begin{aligned} & \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \\ & \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \\ & \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \end{aligned}$$

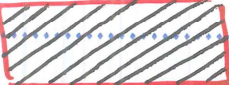
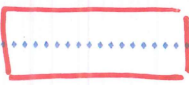
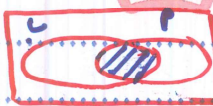
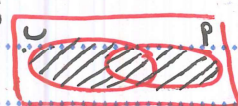
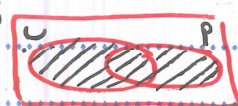
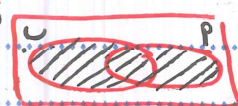
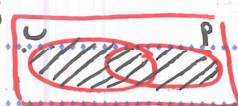
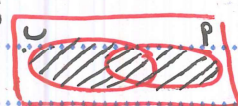
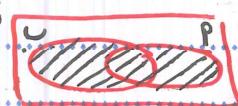
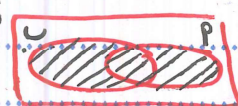
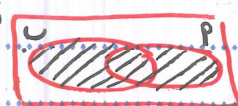
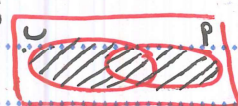
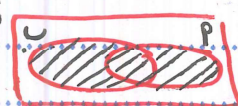
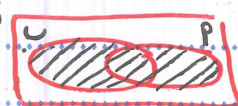
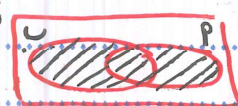
$$\# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1$$

$$\# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1$$

$$\# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1$$

$$\# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1 \quad \# \text{ ل (ف) } = 1$$



| احتمال حدث    | التفسير عنه لفظياً                | تسليط طرف بشك ثمن                                                                    |
|---------------|-----------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------|
| ل (ف) (1)     | * احتمال وقوع طرف في كوكب 1       | ف   |
| ل (د) (5)     | احتمال وقوع حدث مستحيل = صفر      | ف   |
| ل (2) (1)     | احتمال وقوع حدث P                 | ف   |
| ل (3) (1) =   | 1. احتمال حدث الحمل للحدث P       | ف   |
| ل (ف - P) (1) | 2. احتمال عدم وقوع حدث P          | ف   |
| ل (P ∩ B) (1) | 3. احتمال وقوع P و B معاً         | ف   |
| ل (P ∪ B) (1) | 4. احتمال وقوع P أو B أو كليهما   | ف  |
| ل (ف - P) (1) | 5. احتمال وقوع أحدهما على الأقل   | ف  |
| ل (2 - B) (1) | 6. احتمال وقوع P وعدم وقوع B      | ف  |
| ل (P ∩ B) (1) | 7. احتمال وقوع P فقط              | ف  |
| ل (P ∪ B) (1) | 8. احتمال عدم وقوع حدث P معاً     | ف  |
| ل (P ∩ B) (1) | 9. احتمال وقوع أحدهما على الأقل   | ف  |
| ل (P ∩ B) (1) | 10. احتمال عدم وقوع أي من الحدثين | ف  |
| ل (P ∩ B) (1) | 11. احتمال عدم وقوع P وعدم وقوع B | ف  |
| ل (P ∩ B) (1) | 12. احتمال وقوع P فقط             | ف  |
| ل (P ∩ B) (1) | 13. احتمال وقوع أحدهما على الأقل  | ف  |
| ل (P ∩ B) (1) | 14. احتمال وقوع أحدهما على الأقل  | ف  |
| ل (P ∩ B) (1) | 15. احتمال وقوع أحدهما على الأقل  | ف  |