

23/10/2014 الخميس

المحاضرة الثامنة

الحركة الدورانية للجم الصلب حول نقطة ثابتة

الدراسة التجريبية المطلوبة

تعريفها: هي حركة جسم صلب ثبتت فيه نقطة واحدة وقد رأينا أن للجم في هذه الحالة ثلاث درجات حرية أي أن موضع أي نقطة من الجرم يتعين بدلالة ثلاث إحداثيات صلبة فقط.

* للحركة ثلاث مصادر لحركة

نظرية أولر - والمسير: « النظرية الانستائية للحركة الدورانية حول نقطة »:

إذا ثبتت للجم نقطة واحدة فهناك في كل لحظة متقيم يمر من تلك النقطة الثابتة تكون سرعة نقطة صدمية في اللحظة للذكرة

بمعنى آخرنا حركة الجرم الصلب الدورانية حول نقطة ثابتة هي حركة دورانية في كل لحظة من الزمن حول محور يمر من تلك النقطة نسبية المحور الآتي للدوران.

الانبات: سؤال دورة متكرر كثيراً (د هو المحي 30 درجة)

ليكن K الجرم الصلب و O نقطة ثابتة منه وليكن $A, B \in K$ حيث

O, A, B ليست على استقامة واحدة

ولنفرض أن: $\vec{\omega}(A) \neq \vec{\omega}(B), \vec{\omega}(B) \neq \vec{0}, \vec{\omega}(A) \neq \vec{0}$, $\vec{\omega}(A) \parallel \vec{\omega}(B)$

كانت: لو كانت $\vec{\omega}(A) = \vec{0} \in OA$ محوراً آتياً للدوران والنظرية محققة

ولو كانت $\vec{\omega}(B) = \vec{0} \in OB$ محوراً آتياً للدوران والنظرية محققة

إذاً لنفرض أن $\vec{\omega}(A) \neq \vec{0} \wedge \vec{\omega}(B) \neq \vec{0}$

ولو كانت $\vec{\omega}(A) = \vec{\omega}(B)$ فإن الحركة انجابية وتكون O غير ثابتة وهذا يخالف للفرض.

لو كانت $\vec{\omega}(A) \parallel \vec{\omega}(B)$ حينئذ قد تكون نظرية المماس غير محققة

إذن $\vec{\omega}(A) \times \vec{\omega}(B) \neq \vec{0}$ ولنبرهن النظرية في هذه الشروط.

نطبق نظرية المماس على النقطتين O, A

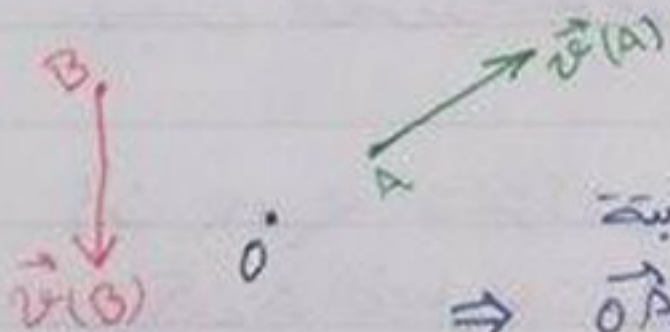
$$\vec{OA} \cdot \vec{\omega}(O) = \vec{OA} \cdot \vec{\omega}(A)$$

وكان O ثابتة

$$\Rightarrow \vec{OA} \cdot \vec{\omega}(A) = 0 \Rightarrow \vec{\omega}(A) = \vec{0}$$

$\perp \vec{OA}$

$\vec{\omega}(A) = \vec{0}$ مرفوض لأنه مخالف للفرض



نطبق نظرية المماس على النقطتين O, B

$$\vec{OB} \cdot \vec{v}(O) = \vec{OB} \cdot \vec{v}(B)$$

$$\vec{0} \cdot \vec{0} = \vec{0} \cdot \vec{v}(B)$$

$$\Rightarrow \vec{OB} \cdot \vec{v}(B) = 0 \Rightarrow \vec{v}(B) = \vec{0} \perp \vec{OB}$$

لنستويان π_1 و π_2 كصفائح:

π_1 كوي \vec{OA} ويعامد $\vec{v}(A)$

π_2 كوي \vec{OB} ويعامد $\vec{v}(B)$

لنأخذ $A_1 \in \pi_1$ و $B_1 \in \pi_2$

نطبق نظرية المماس على النقاط O, A_1 و A, A_1

$$\vec{OA_1} \cdot \vec{v}(O) = \vec{OA_1} \cdot \vec{v}(A_1)$$

$$\vec{0} = \vec{0} \cdot \vec{v}(A_1)$$

$$\Rightarrow \vec{v}(A_1) = \vec{0} \perp \vec{OA_1} \quad (1)$$

$$\vec{AA_1} \cdot \vec{v}(A) = \vec{AA_1} \cdot \vec{v}(A_1)$$

$$= 0 \quad (\pi_1 \Rightarrow \vec{AA_1} \perp \vec{v}(A))$$

$$\Rightarrow \vec{v}(A_1) = \vec{0} \perp \vec{AA_1} \quad (2)$$

$$\vec{v}(A_1) = \vec{0} \perp \vec{OA_1} \wedge \vec{AA_1}$$

من (1) و (2) نجد:

$$\vec{v}(A_1) = \vec{0} \perp \pi_1$$

وبالتالي:

$$\vec{v}(B_1) = \vec{0} \perp \pi_2$$

بنفس الطريقة نبرهن أن:

إن π_1 و π_2 تتشركان بالنقطة O فهما يشتركان بالفعل المشترك المار من O وليكن Δ الفصل المشترك لهما

$$\leftarrow O_1 \in \Delta \wedge O_1 \in \pi_2 \quad \leftarrow O_1 \in \pi_1 \wedge O_1 \in \Delta$$

$$\vec{v}(O_1) = \vec{0} \perp \pi_1$$

$$\vec{v}(O_1) = \vec{0} \perp \pi_2$$

$$\Rightarrow \vec{\omega} = \vec{0} \quad \Rightarrow \vec{\omega} = \vec{0} \quad \Rightarrow \vec{\omega} = -\vec{\omega} \quad (0,1) \Rightarrow \vec{\omega}$$

مفروض $\perp \vec{K}_1 \wedge \perp \vec{K}_2$

في التالي 5 محاور أي للدوران 5 من سرعة نقاطه معدومة.

ملاحظات:

* إن المحور الآتي للدوران موجود في كل لحظة ويختلف موضعه بالنسبة للفراغ الثابت وبالنسبة للفراغ المتماثل مع الجسم في كل لحظة.

* إن تغير موضع المحور الآتي في الفراغ الثابت مع مرور الزمن يرسم سطحاً مخروطياً نسبه مخروط القاعدة.

القاعدة: هي المحل الهندسي للمحور الآتي للدوران في الجملة الثابتة

* إن المحور الآتي للدوران غير ثابت في الجسم أيضاً أي أن مركزه ترسم سطحاً مخروطياً جديداً نسبه مخروط المتخرج.

المتخرج: هو المحل الهندسي للمحور الآتي للدوران في الجملة المتحركة.

* إن القاعدة والمتخرج يشتركان في كل لحظة بمقيم نسبه المولد المشترك وهو المحور الآتي للدوران.

* إذا تحرك جسم صلب بالنسبة إلى جسم صلب ثابت وكانت سرعة نقاطه معدومة فإن حركة الجسم في هذه اللحظة تدعى بحركة دون انزلاق.

* الحركة الدورانية حول نقطة ثابتة تتم بتدريج سطح مخروطي متماثل مع الجسم على سطح مخروطي ثابت في الفراغ دون انزلاق.

* مثال على الحركة الدورانية حول نقطة ثابتة هي حركة البيل.

تفاع الموضوع: $\forall M \in S$ فإن:

$$\vec{OM} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

حيث x, y, z مقادير ثابتة ، $\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$ إحداثيات مقادير متغيرة ، O نقطة ثابتة.

توقع السرعة: $\forall M \in S$ فإن:

$$\vec{v}(M) = \vec{\omega} \wedge \vec{OM}$$

نقطة ثابتة $\vec{\omega}$ أي

بيان الحركة الدورانية حول نقطة ثابتة هي حركة دورانية حول محور أي يمر من النقطة الثابتة فإن عبارة السرعة هي:

$$\vec{v}(M) = \vec{\omega} \wedge \vec{OM}$$

نقطة ثابتة $\vec{\omega}$ أي

مبرهن: إن شتاع الدوران $\vec{\omega}$ لا يتعلق بالنقطة M أي لا يتغير من نقطة إلى أخرى في كل لحظة.

$$\forall A, B \in \mathcal{E}$$

(الاثبات):

$$\vec{v}_A(A) = \vec{\omega}_A \wedge \vec{OA}$$

في لحظة ما يحرك:

$$\vec{v}_B(B) = \vec{\omega}_B \wedge \vec{OB}$$

نطبقه نظرية المماس على النقطتين A, B فنجد:

$$\vec{AB} \cdot \vec{v}_A(A) = \vec{AB} \cdot \vec{v}_B(B)$$

$$\vec{AB} \cdot (\vec{\omega}_A \wedge \vec{OA}) = \vec{AB} \cdot (\vec{\omega}_B \wedge \vec{OB})$$

$$(\vec{AB} \cdot \vec{\omega}_A, \vec{OA}) = (\vec{AB} \cdot \vec{\omega}_B, \vec{OB})$$

$$(\vec{OA} \wedge \vec{AB}) \cdot \vec{\omega}_A = (\vec{OB} \wedge \vec{AB}) \cdot \vec{\omega}_B$$

$$(\vec{OA} \wedge \vec{AB}) \cdot \vec{\omega}_A = [(\vec{OA} \cdot \vec{AB}) \wedge \vec{AB}] \cdot \vec{\omega}_B$$

$$(\vec{OA} \wedge \vec{AB}) \cdot \vec{\omega}_A = (\vec{OA} \wedge \vec{AB}) \cdot \vec{\omega}_B + (\vec{AB} \wedge \vec{AB}) \cdot \vec{\omega}_B$$

$$(\vec{OA} \wedge \vec{AB}) \cdot \vec{\omega}_A = (\vec{OA} \wedge \vec{AB}) \cdot \vec{\omega}_B$$

$$\vec{\omega}_A = \vec{\omega}_B$$

بما ان $\vec{\omega}_A = \vec{\omega}_B$ وازي $\vec{\omega}$ لا يتغير من نقطة إلى أخرى فكل لحظة وبالنسبة إلى أي نقطة M في الجسم \mathcal{E} فإن الزاوية التي يستطيع ان يفتحها M وبالنسبة إلى أي نقطة N في الجسم \mathcal{E} فإن الزاوية التي يستطيع ان يفتحها N هي نفسها.

$$\vec{\omega}_A = \vec{\omega}_B = \vec{\omega}$$

$$\forall M \in \mathcal{E} \Rightarrow \vec{v}(M) = \vec{\omega} \wedge \vec{OM}$$

وبالتالي:

$$\vec{F}(M) = \vec{F} \wedge \vec{OM} + \vec{\omega} \wedge \frac{d\vec{OM}}{dt}$$

شتاع السارع:

$$\vec{F}(M) = \vec{F} \wedge \vec{OM} + \vec{\omega} \wedge \vec{v}(M)$$

$$\vec{F}(M) = \vec{F} \wedge \vec{OM} + \vec{\omega} \wedge (\vec{\omega} \wedge \vec{OM})$$

$$\vec{F}(M) = \vec{F} \wedge \vec{OM} - \omega^2 \cdot \vec{MM}$$

موجة M على محور الدوران الذي:

انتم المحاضرة