

سباق السارع:

بافتقار سباق السرعة بالنسبة للزمن نجد:

$$\vec{F}(M) = b \vec{e}_z + \vec{e}_z \wedge \vec{O}_1 M - \omega^2 m \vec{O}_1 M$$

حيث m مقل M مقل محور الدوران

ننا سباق الدوران

\vec{e}_z سباق السارع الزاوي

O نقطة ثابتة في الفراغ

b المظفرة المقتزلة للولب.

الدراسة التحليلية:

نختار جليتين من المحاور ثابتة

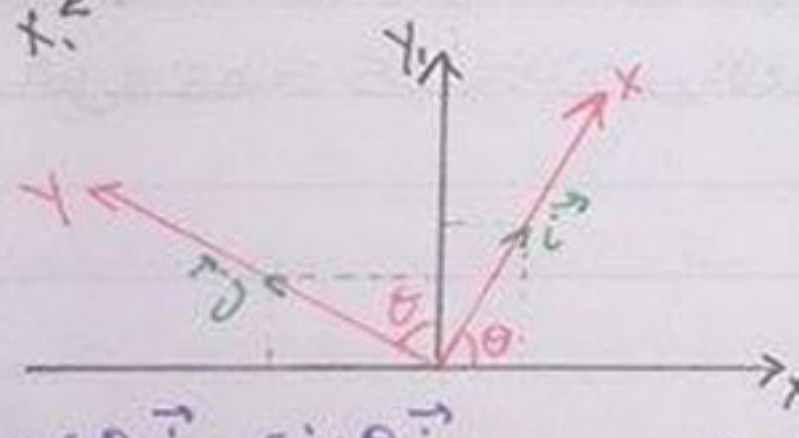
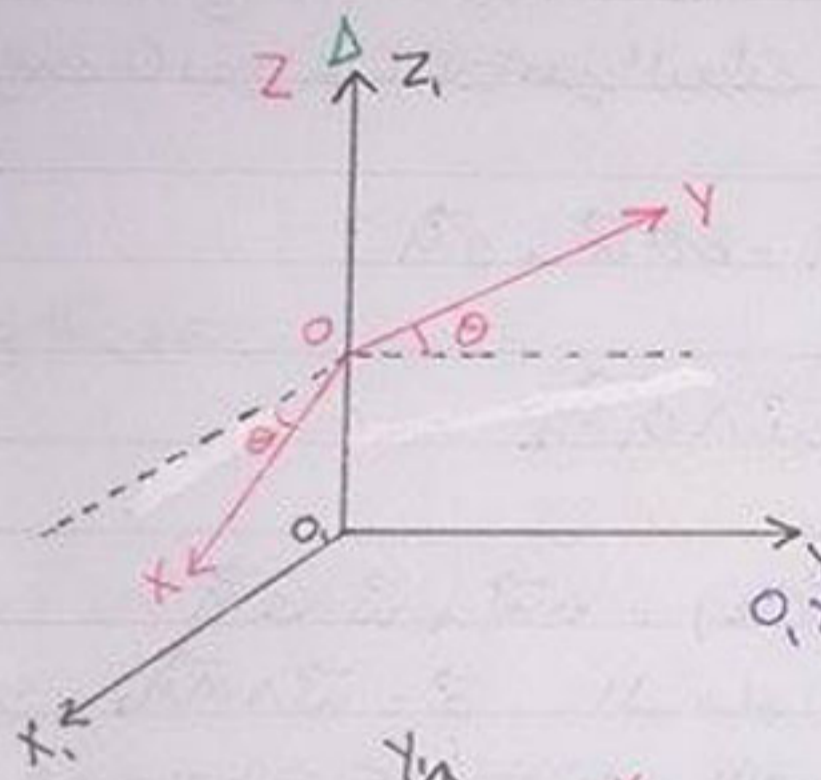
$O_1 x_1 y_1 z_1$ حيث $O_1 z_1$ منطوية على

محور الدوران Δ و مقابلة مع الجسم

$O x y z$ حيث $O z$ منطوية على محور

الدوران Δ

θ زاوية الدوران بين $O x$ و $O_1 x_1$



الدراسة التحليلية لسباق الموضع:

$$\vec{O}_1 M = \vec{O}_1 O + \vec{O M}$$

$$\vec{O}_1 M = z \vec{k} + x \vec{i} + y \vec{j} + z \vec{k}$$

$$\vec{O}_1 M = x \vec{i} + y \vec{j} + (z + b\theta) \vec{k}$$

من الرسم نجد:

$$\vec{i} = \cos\theta \vec{i}_1 + \sin\theta \vec{j}_1$$

$$\vec{j} = -\sin\theta \vec{i}_1 + \cos\theta \vec{j}_1$$

$$\vec{k} = \vec{k}_1$$

وبالقوطين نجد:

$$\vec{O}_1 M = x(\cos\theta \vec{i}_1 + \sin\theta \vec{j}_1) + y(-\sin\theta \vec{i}_1 + \cos\theta \vec{j}_1) + (z + b\theta) \vec{k}_1$$

$$x_1 = x \cos\theta - y \sin\theta$$

$$y_1 = x \sin\theta + y \cos\theta$$

$$z_1 = z + b\theta$$

مركبت $\vec{O}_1 M$ على الحالة الثابتة (*)

الدراسة التفاضلية لسباع السرعة:

$$\vec{v}(M) = b\theta' \vec{k} + \vec{\omega} \wedge \vec{OM}$$

بالإسقاط على المحلة المتحركة:

$$\vec{v}(M) = b\theta' \vec{k} + \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 0 & 0 & \omega \\ x & y & z \end{vmatrix}$$

$$\vec{v}(M) = -\omega y \vec{i} + \omega x \vec{j} + b\theta' \vec{k}$$

على المحلة الثابتة:

$$\vec{v}(M) = b\theta' \vec{k}_1 + \vec{\omega} \wedge \vec{OM}$$

$$\vec{v}(M) = b\theta' \vec{k}_1 + \begin{vmatrix} \vec{i}_1 & \vec{j}_1 & \vec{k}_1 \\ 0 & 0 & \omega \\ x_1 & y_1 & z_1 \end{vmatrix}$$

$$\vec{v}(M) = -\omega y_1 \vec{i}_1 + \omega x_1 \vec{j}_1 + b\theta' \vec{k}_1$$

حيث x_1, y_1, z_1 الموجودين في العلاقة (*)

الدراسة التفاضلية لسباع التسارع:

$$\vec{a}(M) = b\theta'' \vec{k} + \vec{\omega} \wedge \vec{OM} + \vec{\omega} \wedge \vec{v}(M)$$

على المتحركة:

$$\vec{a}(M) = b\theta'' \vec{k} + \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 0 & 0 & \omega \\ x & y & z \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 0 & 0 & \omega \\ -\omega y & \omega x & b\theta' \end{vmatrix}$$

$$\vec{a}(M) = (-\omega y - \omega^2 x) \vec{i} + (\omega x - \omega^2 y) \vec{j} + b\theta'' \vec{k}$$

(على المتحركة)

$$\vec{a}(M) = (-\omega y_1 - \omega^2 x_1) \vec{i}_1 + (\omega x_1 - \omega^2 y_1) \vec{j}_1 + b\theta'' \vec{k}_1$$

«على الثابتة»

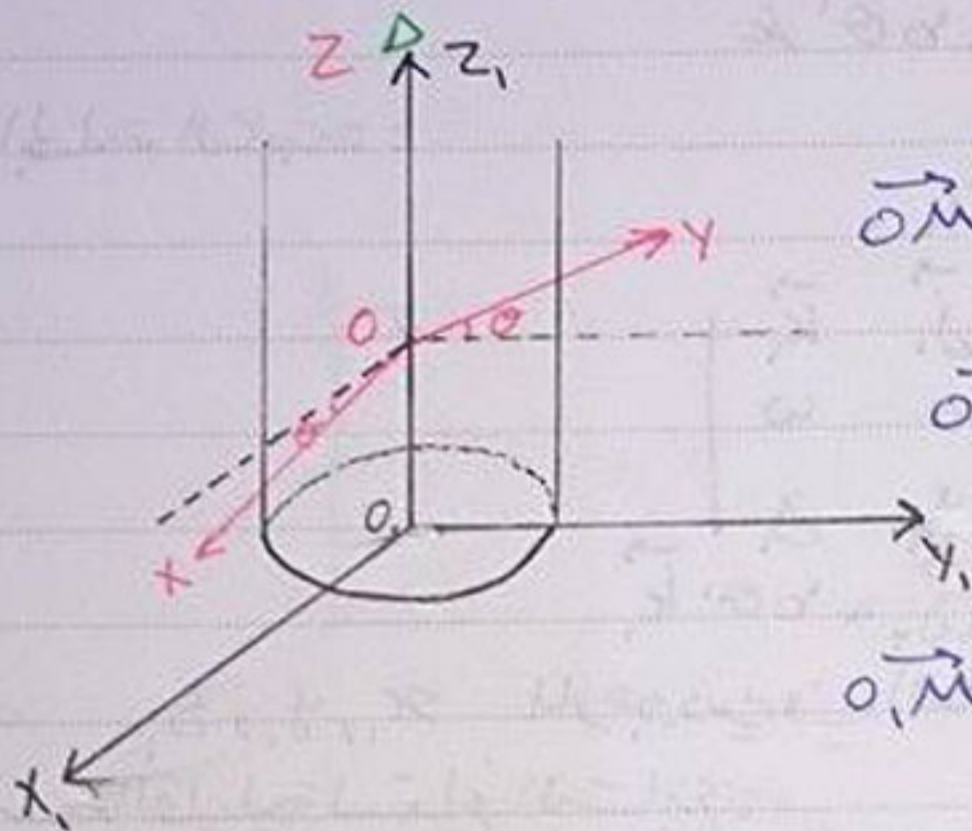
سألة:

اسطوانة ذات نصف قطر b تتحرك بتركة لولبية حول محورها حيث محور الاسطوانة متطابق مع محور الدوران المظروب، نعين سرعة ونسابع نقطة من سطح الاسطوانة بفرض ان الخطوة المنقرنة للولب $b = 2$ ومعادلة حركتها $\theta = 2t^2$

الحل: فنحن نجلس من المماور: ثابتة $OXYZ$ متعامدة مع الجسم $OXYZ$ حيث OZ منطبق على Δ «محور الدوران» وكذلك OZ منطبق على Δ فنحن M واقفة على المحور Ox أي $M(x, 0, 0)$ لنسب «سابع»:

$$\omega = \theta' = 4t$$

$$\varepsilon = \theta'' = 4 = \omega'$$



سابع الموضع:

$$\vec{OM} = 4t^2 \vec{k} + x \vec{i}$$

المعاملة:

الثابتة:

$$\vec{O_1M} = x \cos \theta \vec{i}_1 + x \sin \theta \vec{j}_1 + 4t^2 \vec{k}_1$$

$$\vec{O_1M} = x \cos 2t^2 \vec{i}_1 + x \sin 2t^2 \vec{j}_1 + 4t^2 \vec{k}_1$$

سابع السرعة: على الثابتة:

$$\vec{v}(M) = -4tx \sin 2t^2 \vec{i}_1 + 4tx \cos 2t^2 \vec{j}_1 + 2t \vec{k}_1$$

سابع التسارع: على الثابتة:

$$\vec{a}(M) = (-4tx \sin 2t^2 - 16t^2 x \cos 2t^2) \vec{i}_1 + (4tx \cos 2t^2 - 16t^2 x \sin 2t^2) \vec{j}_1 + 8t \vec{k}_1$$

انتهت المحاضرة

[Handwritten signature]