

الماضرة الثانية

النظرية الأساسية لحركة الجسم الصلب (هامية)

النص: (سؤال يتطلبه ذلك النص مع البرهان) أما ما كتبته النص فثبت مرة واحدة فقط الشرط اللازم والكافي لكي تتحرك مجموعة مادية كجوية متماسكة (كجسم صلب) هو أن تتأوى مسطرتين عتني نقطتين ما (أي نقطتين) من هذا الجسم على المستقيم الواصل بين هاتين النقطتين

البرهان: ←

لنفرض أن المجموعة متماسكة وأن: $\forall A, B \in S$

ولنبرهن أن: $\text{Proj}_{AB} \vec{v}(A) = \text{Proj}_{AB} \vec{v}(B)$ عنى مسقط سرعة النقطة A على المستقيم AB

من تعريف الجسم الصلب يمكننا كتابة علاقة البعد الثابت بين النقطتين

$|\vec{AB}| = c$ بالمثل: A, B

$\forall A, B \in S ; |\vec{AB}| = c \iff |\vec{AB}|^2 = c^2$

باستقاف طرفي العلاقة بالنسبة للزمن:

$2 \vec{AB} \frac{\delta \vec{AB}}{\delta t} = 0 \iff \vec{AB} \frac{\delta \vec{AB}}{\delta t} = 0$

فام التفاضل كلية 5 علامات

$\iff \vec{AB} \left[\frac{\delta}{\delta t} (\vec{o}_1 B - \vec{o}_1 A) \right] = 0$

$\iff \vec{AB} \left[\frac{\delta \vec{o}_1 B}{\delta t} - \frac{\delta \vec{o}_1 A}{\delta t} \right] = 0$

$\iff \vec{AB} (\vec{v}(B) - \vec{v}(A)) = 0$

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

O_1 نقطة ثابتة في الفراغ
الفراغ الثابت $O_1 \in E$
 $\vec{AB} = \vec{A} O_1 + \vec{O}_1 B$
 $= -\vec{O}_1 A + \vec{O}_1 B$

نتقده شعاع الموضع بالنسبة للزمن هو السرعة

$\iff |\vec{AB}| \cdot |\vec{v}(B)| \cdot \cos \varphi = |\vec{AB}| \cdot |\vec{v}(A)| \cdot \cos \theta$

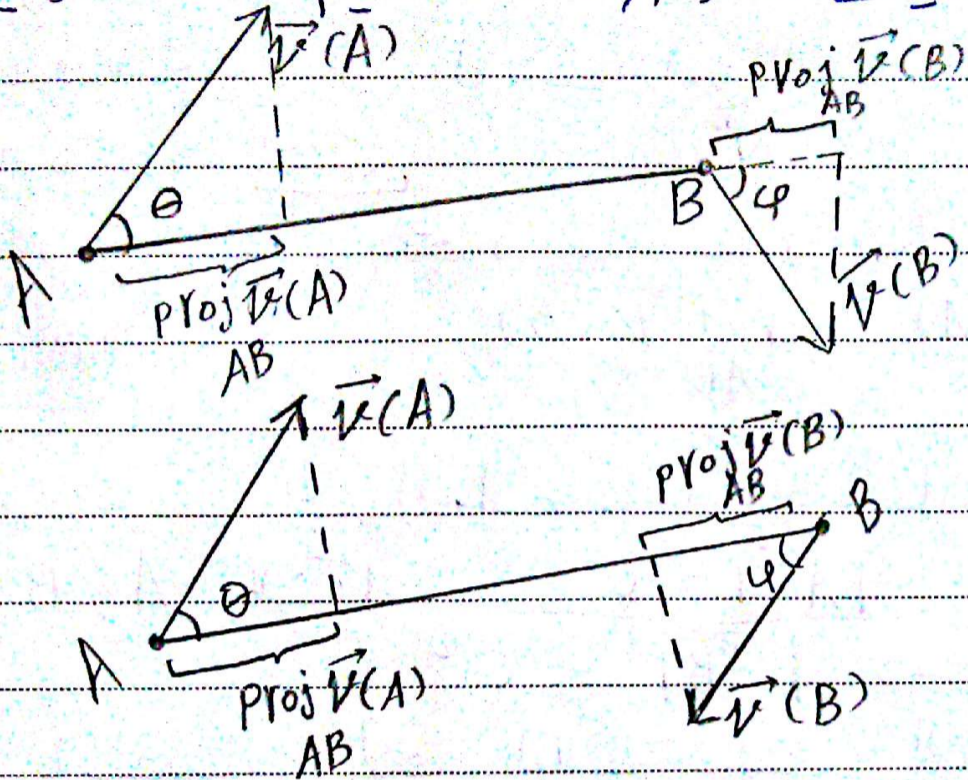
تذكرة:

الجداء العددي لشعاعين \vec{X}, \vec{Y} يعطى بالشكل: $\vec{X} \cdot \vec{Y} = |\vec{X}| \cdot |\vec{Y}| \cdot \cos \theta$ (حيث θ الزاوية المحصورة بين الشعاعين)

$$\Leftrightarrow |\vec{v}(B)| \cdot \cos \varphi = |\vec{v}(A)| \cdot \cos \theta$$

$$\Leftrightarrow \text{Proj}_{AB} \vec{v}(B) = \text{Proj}_{AB} \vec{v}(A)$$

فالمقطع لرتبتى نقطتين A و B على المستقيم AB متساوية



توضيح بالرسم:
 شعاع سرية A
 $\vec{v}(A)$
 شعاع سرية B
 $\vec{v}(B)$
 اختيارياً

يكفي إثبات طرف واحد
 من المبرهنات

نتيجة:

بالاعتماد على النظرية الأساسية السابقة يمكن تعيين سرية أي نقطة من الجسم بمعرفة ثلاث نقاط A و B و C و سرية هذه النقاط أي $\vec{v}(A)$, $\vec{v}(B)$, $\vec{v}(C)$ بشرط أن A و B و C ليست على استقامة واحدة، والنقطة المطلوبة تعيين سرية ليست على استقامة واحدة مع أي نقطتين من النقاط الثلاثة A و B و C

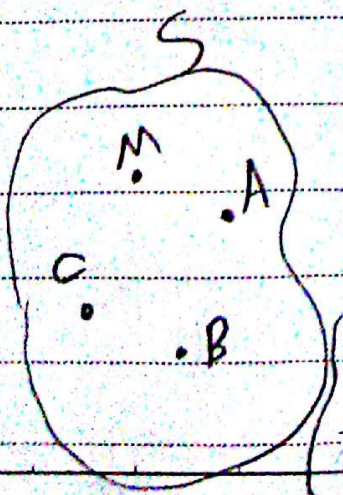
سرعة النتيجة:

لتعيين سرية النقطة M حيث $M \in S$:

يجب معرفة: A, B, C $\in S$

$\vec{v}(A)$, $\vec{v}(B)$, $\vec{v}(C)$ و

و



$$M(x, y, z) \quad ? \quad ? \quad ?$$

$$\vec{v}(M) = (\alpha, \beta, \gamma)$$

$$\begin{aligned}\vec{v}(M) \cdot \vec{AM} &= \vec{v}(A) \cdot \vec{AM} \\ \vec{v}(M) \cdot \vec{BM} &= \vec{v}(B) \cdot \vec{BM} \\ \vec{v}(M) \cdot \vec{CM} &= \vec{v}(C) \cdot \vec{CM}\end{aligned}$$

مجموعة مادية

أي نأخذ
A مع M
B مع M
C مع M

مثال (1) لنكن $A, B, C \in S$ حيث يكون مواضع وسرع

هذه النقاط هي:

$$A(0, 0, 1) \quad B(1, 1, 0) \quad C(-1, 2, 1)$$

$$\vec{v}(A) = (0, 1, 2) \quad \vec{v}(B) = (0, 0, 1) \quad \vec{v}(C) = (-1, 1, 1)$$

هل المجموعة التي أخذت منها هذه النقاط متماثلة أم لا؟ ولماذا؟

الحل:

$$\vec{AB} \cdot \vec{v}(A) = (1, 1, -1) \cdot (0, 1, 2) = -1$$

$$\vec{AB} \cdot \vec{v}(B) = (1, 1, -1) \cdot (0, 0, 1) = -1$$

$$\vec{AC} \cdot \vec{v}(A) = (1, 2, -2) \cdot (0, 1, 2) = -2$$

$$\vec{AC} \cdot \vec{v}(C) = (1, 2, -2) \cdot (-1, 1, 1) = -1$$

للتعارض نطبق العلاقة
 $\vec{AB} \cdot \vec{v}(B) = \vec{AB} \cdot \vec{v}(A)$
للسهولة

بما أن:

$$\vec{AC} \cdot \vec{v}(C) \neq \vec{AC} \cdot \vec{v}(A)$$

فالمجموعة غير متماثلة.

ملاحظة:

إن A, B من مجموعة متماثلة لتحقق العلاقة لكن

A, B, C ليست من مجموعة متماثلة لعدم تآوي أحد العلاقات

فلا تكمل.

لو كان السؤال أي من النقاط من مجموعة متماثلة تكمل.

مثال (2) من الكتاب لم تذكره الدكتور (

لكن A, B, C ثلاث نقاط من جسم صلب يتحرك بحيث تكون مواضع

ومجرات سرع هذه النقاط في لحظة معلومة هي:

$$A(0, 0, 0) \quad B(1, 1, 0) \quad C(1, 1, 1)$$

$$\vec{v}(A) = (2, 1, -3) \quad , \quad \vec{v}(B) = (0, 3, -1)$$

$$\vec{v}(C) = (-1, 2, -1)$$

حيث قجرات سرعة النقط التالية في اللحظة المذكورة.

$$M_1(1, 2, 0) \quad , \quad M_2(1, 0, 1)$$

الحل:

لحساب سرعة M_1 نرض $\vec{v}(M_1) = (x, y, z)$ فب النظرية

الأساسية لركبهم صلب:

① نأخذ M_1 مع A من العلاقة:

$$\overrightarrow{AM_1} \cdot \vec{v}(A) = \overrightarrow{AM_1} \cdot \vec{v}(M_1)$$

$$(1, 2, 0) \cdot (2, 1, -3) = (1, 2, 0) \cdot (x, y, z)$$

$$4 = x + 2y \quad \text{①}$$

② نأخذ M_1 مع B من العلاقة:

$$\overrightarrow{BM_1} \cdot \vec{v}(B) = \overrightarrow{BM_1} \cdot \vec{v}(M_1)$$

$$(0, 1, 0) \cdot (0, 3, -1) = (0, 1, 0) \cdot (x, y, z)$$

$$3 = y \quad \text{②}$$

③ نأخذ M_1 مع C من العلاقة:

$$\overrightarrow{CM_1} \cdot \vec{v}(C) = \overrightarrow{CM_1} \cdot \vec{v}(M_1)$$

$$(0, 1, -1) \cdot (-1, 2, -1) = (0, 1, -1) \cdot (x, y, z)$$

$$3 = y - z \quad \text{③}$$

من المعادلات ① و ② و ③ نجد أن:

$$\{ x = -2 \quad , \quad y = 3 \quad , \quad z = 0 \} \Rightarrow \vec{v}(M_1) = (-2, 3, 0)$$

[بالمثل لا نجد $\vec{v}(M_2)$]

مراجعات وتذكيرة:

ليكن: $A(x_1, y_1, z_1)$ و $B(x_2, y_2, z_2)$ نقاط في الفراغ
ومنه:

$$\vec{AB} = (x_2 - x_1, y_2 - y_1, z_2 - z_1)$$

ولكن لدينا:

$$\vec{AB} = (a_1, b_1, c_1) \quad , \quad \vec{CD} = (a_2, b_2, c_2)$$

ومنه:

$$\vec{AB} \cdot \vec{CD} = a_1 a_2 + b_1 b_2 + c_1 c_2$$

بعض الحركات البسيطة للجسم الصلب:

الحركة الانجابية:

نقول عن حركة الجسم الصلب S أنها حركة انجابية إذا بقي أي متحرك (شعاع) من الفراغ المتحرك مع الجسم الصلب ما يراى لنفسه أثناء الحركة.

مثال: حركة المصاعد وحركة اللام المتحركة هي حركات انجابية.
(ليس من الضروري أن يتحرك الشعاع على حامله)

الدراسة الشعاعية لموضع وسرعة وتاريخ جسم يتحرك بحركة انجابية:

$$\forall O, M \in S, \quad \vec{OM} = \vec{C} \quad (x, y, z)$$

تأبته في الطول والمغنى (البعد بين نقطتين ثابتة في جسم صلب)

لأن النقطتين من جسم صلب
لأن الحركة انجابية

$$\vec{AB} = \vec{C}$$

شعاع ثابت

$$|\vec{AB}| = C$$

قيمة ثابتة

$$\vec{O_1 M} - \vec{O_1 O} = \vec{C}$$

بالتالي:

حيث O_1 نقطة ثابتة في الفراغ

$$\vec{O_1 M} = \vec{O_1 O} + \vec{C} \quad (*)$$

ومنه: وبالتالي لتعيين موضع النقطة M من الجسم الصلب يكفي معرفة

موضع النقطة O بحساب قدره الشعاع \vec{C}

ملاحظة:

$$\vec{AB} = -\vec{BA}$$

$$\vec{OM} = \vec{OO_1} + \vec{O_1 M}$$

$$\Rightarrow \vec{OM} = \vec{O_1 M} - \vec{O_1 O}$$

- إن عدد درجات حرية جسم صلب طليق هي 6 درجات كما وجدنا سابقاً.

وفي الحركة الانحائية نكون قد قيدنا معنى أي متجه بالتالي أضفنا 3 علاقات ناتجة عن القيود

ومن عدد درجات حرية الجسم الصلب الذي يتحرك بحركة انحائية هي $(3 = 6 - 3)$ أي ثلاث درجات حرية.
(إحداثيات النقطة 0)

ولأن عدد درجات الحرية تساوي عدد معادلات الحركة يكون لدينا ثلاث معادلات حركة.

من # يمكن اختيار إحداثيات النقطة 0 من الجسم كإحداثيات مميزة و لكن (x_0, y_0, z_0) معادلات الحركة هي:

$$x_0 = x_0(t) \quad y_0 = y_0(t) \quad z_0 = z_0(t)$$

إذاً الحركة الانحائية تعتمد أبط الحركات لأنها تُعاد إلى دراسة حركة نقطة مادية وحيدة في الفراغ الثابت.

اشتقاق السرعة والتارع نتجوا عن اشتقاق شعاع الموضع (شعاع الحركة) بالجملة الثابتة مصرأً
(الاشتقاق في جملة ثابتة ولا يسمح في جملة متحركة (متحركة))

توزيع السرعة:

لايجاد سرعة النقطة M نقوم بالاشتقاق بالنسبة للزمن لشعاع الموضع للجملة الثابتة:

$$\forall O, M \in S, \vec{v}(M) = \frac{d(\vec{O_1M})}{dt} = \frac{d(\vec{O_1O} + \vec{C})}{dt}$$

$$\Rightarrow \vec{v}(M) = \frac{d(\vec{O_1O})}{dt} + \frac{d\vec{C}}{dt} \Rightarrow \vec{v}(M) = \vec{v}(O) + \vec{0}$$

من *
شتق الثابت
الشعاع الصوري

ومن ثم نجد:

$$\vec{v}(M) - \vec{v}(O) = \vec{0} \Rightarrow \vec{v}(M) = \vec{v}(O)$$

$$(x', y', z') = (x_0', y_0', z_0')$$

أي أنه سرع جميع نقاط الجسم الصلب متساوية في كل لحظة.

نتيجة:

الخاصة الأخيرة (تساوي السرع) هي خاصية مميزة لأنه لو تحركت أي مجموعة مادية وكانت سرع جميع نقاطها متساوية في كل لحظة كانت المجموعة متحركة ومركتها انجائية.

س: إذا أخذنا نقطتين من مجموعة مادية متساوية السرع فهل الحركة انجائية؟

ج: هو إثبات النسبية الأخيرة ويكون بالشكل:
كجوة مادية ما S و $O \in S$ و $M \in S$
من الفرض:

$$\vec{v}(M) = \vec{v}(O) \text{ في كل لحظة.}$$

$$\frac{d(\vec{OM})}{dt} = \frac{d(\vec{OO})}{dt}$$

أي:

$$\vec{OM} = \vec{OO} + \vec{C}$$

بالمكاملة:

أي:

$$\vec{OM} - \vec{OO} = \vec{C} \Rightarrow \vec{OM} = \vec{C}$$

بالتالي فإن معنى الشعاع \vec{OM} ثابتة فالحركة انجائية
و ثبات طول الشعاع \vec{OM} يكون انجائية.

$$|\vec{OM}| = c$$

ثابتة طول الشعاع معناها جسم صلب
ثابتة معنى معناها حركة انجائية

توزيع التارعات:

و جدينا من السابقه أنه:

$$\forall M \in S : \vec{v}(M) = \vec{v}(O)$$

بالتالي باستفاقة هذه العلاقة نجد:

$$\vec{a}(M) = \vec{a}(O)$$

أي أنه تارعات جميع نقاط الجسم الصلب المتحرك بحركة انجابية متساوية فيما بينها في كل لحظة.

ملاحظة:

إنه تساوي التارعات في مجموعة مادية ليس كافي (لبي من الضرورة) أن يكون الجسم صلبه والحركة انجابية لأن:

$$\vec{a}(M) = \vec{a}(O) \Rightarrow \vec{v}(M) = \vec{v}(O) + \vec{C}_1$$

$$\Rightarrow \vec{O_1M} = \vec{O_1O} + \vec{C}_1 t + \vec{C}_2$$

$$\Rightarrow \vec{O_1M} - \vec{O_1O} = \vec{C}_1 t + \vec{C}_2$$

$$\Rightarrow \boxed{\vec{OM} = \vec{C}_1 t + \vec{C}_2}$$

- فهذا يدل على أن المجموعة غير متساوية (أي الجسم غير صلبه) والحركة

ليست انجابية
- إن انعدام الثابت \vec{C}_1 من العلاقة الأخيرة يعني أن الجسم صلبه (أي المجموعة متساوية)

$$\vec{v}(M) = \vec{v}(O)$$

و بدوره ينتج أن:
التي تدل على أن الحركة انجابية.

- إذا كانت المجموعة متساوية وتجهزات تارعاتها متساوية كانت الحركة انجابية.

الحركة المماسية للحركة الانحائية:

إذ اتاوت سرع جميع نقاط جسم صلب في لحظة واحدة فقط. فإنتا نقول أن حركة الجسم مماسية في هذه اللحظة لحركة انحائية. وتكون تارعات فقط المجموعة غير متاوية في تلك اللحظة في الحالة العامة.

الدراسة التحليلية للحركة الانحائية للجسم الصلب:

تعيين الموضع:

من أجل تعيين الموضع قليلاً نبدأ باختيار جعل إحدائنا مناسبة لناخذ:

O_1, x_1, y_1, z_1 جملة محاور إحدائنا مباشرة وثابتة

و O, x, y, z جملة محاور إحدائنا مباشرة متعاينة مع الجسم K

حيث محاور الجملة المتعاينة موازية لمحاور الجملة الثابتة.

(وهذا ممكن لأن المتجهات تحافظ على منحائها في الحركة الانحائية)

إن موضع أي نقطة $M \in S$ يتعين بالملاقة:

$$\forall M \in S : \vec{O_1 M} = \vec{O_1 O} + \vec{O M}$$

$$= \vec{O_1 O} + x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

$$= (x_0, y_0, z_0) + (x, y, z)$$

لكن (x, y, z) إحدائنا النقطة M بالنية

للجملة المتعاينة فهي مقادير ثابتة

بالإسقاط على الجملة الثابتة:

$$\vec{i} = \vec{i}_1, \vec{j} = \vec{j}_1, \vec{k} = \vec{k}_1$$

$$\vec{i} \parallel \vec{i}_1, \vec{j} \parallel \vec{j}_1, \vec{k} \parallel \vec{k}_1$$

$$x_1 = x_0 + x$$

$$y_1 = y_0 + y$$

$$z_1 = z_0 + z$$

حيث (x_0, y_0, z_0) هي إحداثيات النقطة O من الجسم
 أي هي الوسيط المتقلد لتعيين موضع أي نقطة من الجسم
 الصلب المتحرك بركة انجابية حيث:

$$x_0 = x_0(t) \quad y_0 = y_0(t) \quad z_0 = z_0(t)$$

وهي معادلات الحركة.

تعيين السرعة:

لتعيين مركبات متجه سرعة النقطة M يكفي اشتقاق متجه
 الموضع \vec{OM} بالنسبة للزمن فنجد:

$$\vec{V}(M) = (\dot{x}_1 = \dot{x}_0, \dot{y}_1 = \dot{y}_0, \dot{z}_1 = \dot{z}_0)$$

وهنا أيضاً نجد:

$$\vec{V}(M) = \vec{V}(O)$$

تعيين التسارع:

نشتق مباشرةً مركبات متجه السرعة للنقطة M نجد:

$$\vec{A}(M) = (\ddot{x}_1 = \ddot{x}_0, \ddot{y}_1 = \ddot{y}_0, \ddot{z}_1 = \ddot{z}_0)$$

مألة:

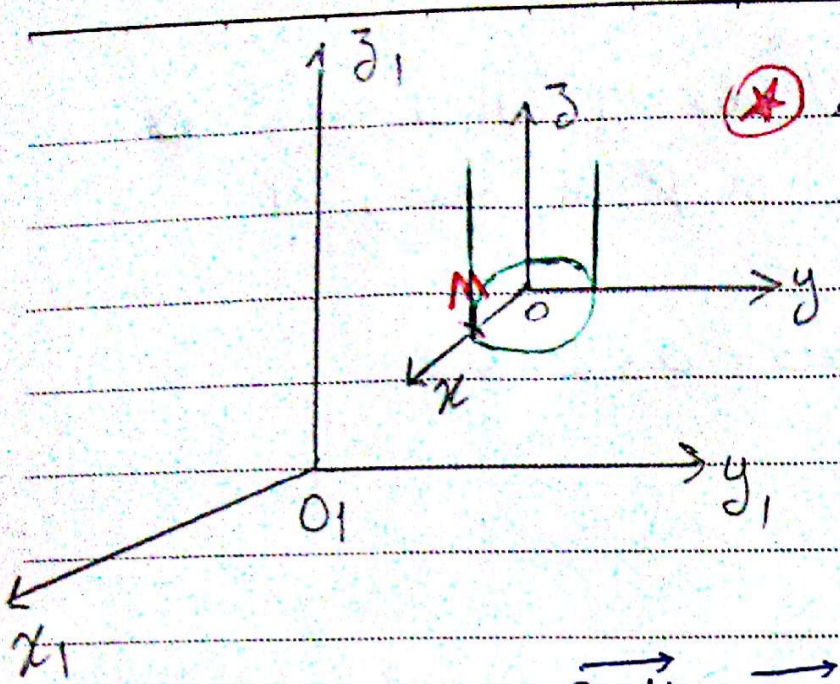
لتكن كاسطوانة تتحرك بركة انجابية بحيث أنه معادلات الحركة
 لها هي:

$$x_0 = t \quad y_0 = t^2 \quad z_0 = 2$$

بفرض أن M نقطة تتحرك على محيط K عين موضع وسرعة
 وتاريخ M .

الحل:

بما أن M نقطة على المحيط لنفرض أنها في قاعدة الاسطوانة على
 المحور x بالتالي نجد:



$\odot M(R, 0, 0)$ نصف القطر R ومنه:

$\forall M, O \in S :$

$$\begin{aligned} \vec{O_1M} &= \vec{O_1O} + \vec{OM} \\ &= \vec{O_1O} + x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} \end{aligned}$$

وبما أن (x, y, z) هي إحداثيات M

نفوض \odot فنجد:

$$\vec{O_1M} = \vec{O_1O} + R\vec{i} + 0\vec{j} + 0\vec{k}$$

$$\Rightarrow \vec{O_1M} = \vec{O_1O} + R\vec{i}$$

بالإسقاط على الجملة الثانية:

$$x_1 = x_0 + R$$

$$y_1 = y_0$$

$$z_1 = z_0$$

بتعويض معادلات الحركة بالمسقط نجد:

$$\left. \begin{aligned} x_1 = t + R, \quad y_1 = t^2, \quad z_1 = 2 \end{aligned} \right\} \text{إحداثيات النقطة } M$$

#

لايجاد مسار M نذف من المعادلات # فنجد:

$$x_1 = t + R \Rightarrow t = x_1 - R$$

نفوض ببقية المعادلات:

$$y_1 = (x_1 - R)^2 \quad \text{و} \quad z_1 = 2$$

المسار يتعين من القطع المكافئ.

ملاحظة:

إذا لم نستطع حذف الزمن فنقول عن المعادلات أنها بسيطة.

لايجاد السرعة $\vec{v}(M)$ نقوم بالاستقاف المباشر لإحداثيات M

بالنسبة للزمن فنجد:

$$\vec{v}(M) = \vec{v}(0) = (\dot{x}_1, \dot{y}_1, \dot{z}_1) = (1, 2t, 0)$$

لأن الحركة انسيابية

• ولإيجاد التسارع $\vec{A}(M)$ نقوم بالاشتقاق المباشر لإحداثيات شعاع السرعة $\vec{v}(M)$ بالنسبة للزمن فنجد:

$$\vec{A}(M) = \vec{A}(0) = (x_1'' \text{ و } y_1'' \text{ و } z_1'') = (0, 2, 0)$$

لأن الجسم صلب
والحركة انحنائية

إضافية (2) أعطتها الدكتوراة السابقة

لدينا جسم صلب يتحرك بحركة انحنائية بما أن الحركة انحنائية معادلات حركته هي:

$$x_0 = \sin t \quad \text{و} \quad y_0 = 2 \cos t \quad \text{و} \quad z_0 = 1$$

ولتكن النقطة M حيث $\vec{OM} = (2, 0, -1)$

عبر مسار النقطة O ومسار M و سرعة وتاريخ M الكل:

$$x_0 = \sin t \quad (1)$$

$$y_0 = 2 \cos t \quad (2) \Rightarrow \frac{y_0}{2} = \cos t$$

$$z_0 = 1 \quad (3)$$

$$(1)^2 + (2)^2 = 1$$

$$* \left[x_0^2 + \frac{y_0^2}{4} = 1 \right]$$

$$(3) \quad z_0 = 1$$

المسار يتعين

من تقاطع * مع (3)

$$\forall M \in S \quad \vec{OM} = \vec{OO} + \vec{OM}$$

$$x_1 = \sin t + 2 \Rightarrow x_1 - 2 = \sin t \quad (4)$$

$$y_1 = 2 \cos t + 0 \Rightarrow \frac{y_1}{2} = \cos t \quad (2)$$

$$z_1 = 1 - 1 = 0 \Rightarrow \frac{z_1}{2} = 0 \quad (3)$$

$$* \left[(x_1 - 2)^2 + \frac{y_1^2}{4} = 1 \right]$$

المسار يتعين من تقاطع

قطع ناقص في

المتوى xy

* مع (3)

$$\vec{v}(M) = \vec{v}(0) = (\cos t, -2 \sin t, 0)$$

$$\vec{A}(M) = \vec{A}(0) = (-\sin t, -2 \cos t, 0)$$