

Subject: .....

7/12/2016

المحاضرة 17

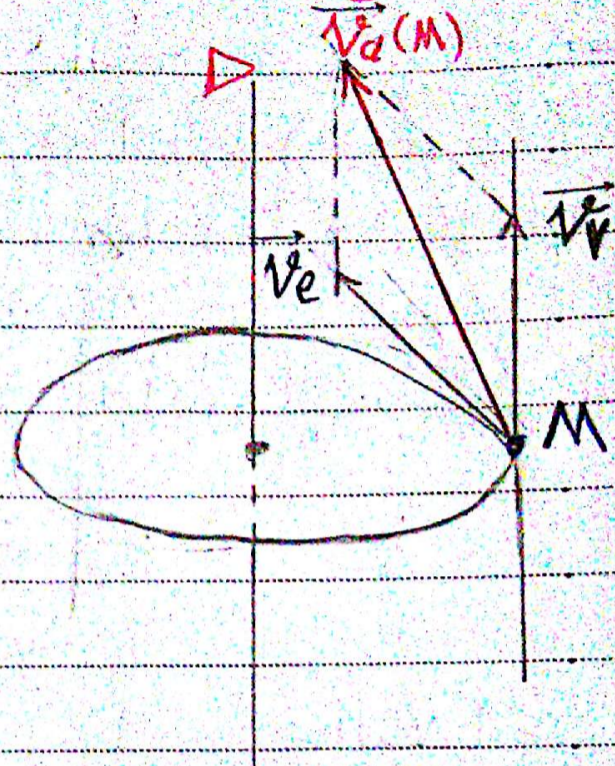
السرعة

$$\vec{V}_a(M) = \frac{d\vec{OM}}{dt} = \frac{d}{dt} (\vec{O_1O} + \vec{OM})$$

$$= \frac{d\vec{O_1O}}{dt} \Big|_F + \frac{d\vec{OM}}{dt} \Big|_F$$

$$= \vec{V}(O) + \frac{d\vec{OM}}{dt} \Big|_M + \vec{\omega} \wedge \vec{OM}$$

$$= \vec{V}(O) + \vec{V}_r(M) + \vec{\omega} \wedge \vec{OM}$$



$$\vec{V}_a(M) = \vec{V}_r(M) + \vec{V}(O) + \vec{\omega} \wedge \vec{OM}$$

$$\Rightarrow \vec{V}_a(M) = \vec{V}_r(M) + \vec{V}_c(M)$$

المطلقة      نسبية      جريئة

مثال:

M نقطة تتحرك على مستقيم O3 والذي يدور حول محور الدوران Δ عند تيز:

حركتها النسبية هي حركتها على المستقيم وهي حركة انشائية على O3 وسرعتها النسبية هي محولة على O3.

أما حركتها الجريئة هي دورانية حول المحور Δ وسرعتها الجريئة حول Δ محولة على مماس الدائرة التي ترسمها M بالحركة الدورانية حول Δ.

التسارع

$$\vec{T}_a(M) = \frac{d\vec{V}_a(M)}{dt} \Big|_F = \frac{d\vec{V}_r(M)}{dt} \Big|_F + \frac{d\vec{V}_e(M)}{dt} \Big|_F$$

الاشتقاق في التاريف

$$= \frac{d\vec{V}_r(M)}{dt} \Big|_M + \vec{\omega}_e \wedge \vec{V}_r(M) + \frac{d(\vec{V}(O) + \vec{\omega}_e \wedge \vec{OM})}{dt} \Big|_F$$

$$\vec{T}_a(M) = \vec{T}_r(M) + \vec{\omega}_e \wedge \vec{V}_r(M) + \vec{T}(O) + \vec{\omega}_e \wedge \vec{OM} + \vec{\omega}_e \wedge \frac{d\vec{OM}}{dt} \Big|_F$$

$$\vec{T}_a(M) = \vec{T}_r(M) + \vec{\omega}_e \wedge \vec{V}_r(M) + \vec{T}(O) + \vec{\omega}_e \wedge \vec{OM}$$

$$+ \vec{\omega}_e \wedge \left( \frac{d\vec{OM}}{dt} \Big|_M + \vec{\omega}_e \wedge \vec{OM} \right)$$

$$\vec{T}_a(M) = \vec{T}_r(M) + \vec{\omega}_e \wedge \vec{V}_r(M) + \vec{T}(O) + \vec{\omega}_e \wedge \vec{OM} + \vec{\omega}_e \wedge \vec{V}_r(M)$$

$$+ \vec{\omega}_e \wedge (\vec{\omega}_e \wedge \vec{OM})$$

$$\vec{T}_a(M) = \underbrace{\vec{T}_r(M)}_{\text{تسارع}} + \underbrace{\vec{T}(O) + \vec{\omega}_e \wedge \vec{OM} + \vec{\omega}_e \wedge (\vec{\omega}_e \wedge \vec{OM})}_{\text{S.A}} + \underbrace{2(\vec{\omega}_e \wedge \vec{V}_r(M))}_{\text{تسارع}}$$

$$\Rightarrow \vec{T}_a(M) = \vec{T}_r(M) + \vec{T}_e(M) + \vec{T}_c(M)$$

تسارع متمم أو

(تسارع كوريوليس)

يُعد التسارع المتمم عندما:

$$\vec{T}_c = 0$$

$$\vec{\omega}_e \parallel \vec{V}_r$$

$$\vec{\omega}_e = 0$$

$$\vec{V}_r = 0$$

• الدراسة التحليلية :

لدينا  $O, x, y, z$  جملة عا ورتنا بية،  $O, x, y, z$  جملة متعامدة

• 
$$\vec{O, M} = \vec{O, O} + \vec{O, M}$$

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

( $x, y, z$ ) تعيين الحركة النسبية

( $x_0, y_0, z_0$ ) مع ( $\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$ ) تعيين الحركة الجزيئية

$\vec{i} (\alpha_1, \beta_1, \gamma_1)$	} $\Rightarrow$	$x_1 = x_0 + x\alpha_1 + y\alpha_2 + z\alpha_3$
$\vec{j} (\alpha_2, \beta_2, \gamma_2)$		$y_1 = y_0 + x\beta_1 + y\beta_2 + z\beta_3$
$\vec{k} (\alpha_3, \beta_3, \gamma_3)$		$z_1 = z_0 + x\gamma_1 + y\gamma_2 + z\gamma_3$

• 
$$\vec{V}_a(M) = (x'_1, y'_1, z'_1)$$

• 
$$\vec{V}_a(M) = (x'_0, y'_0, z'_0) + x\vec{i}' + y\vec{j}' + z\vec{k}' + x'\vec{i} + y'\vec{j} + z'\vec{k}$$

$T_e$  الجزيئية      النسبية  $T_r$

• 
$$T_a(M) = (x''_0, y''_0, z''_0) + x\vec{i}'' + y\vec{j}'' + z\vec{k}'' + x''\vec{i} + y''\vec{j} + z''\vec{k}$$

$$+ 2(x'\vec{i}' + y'\vec{j}' + z'\vec{k}')$$

$$T'_c$$

• دساتير جور :

$$\vec{V}_a = \vec{V}_r + \vec{V}_e$$

$$T_a = \frac{d\vec{V}_a}{dt} \Big|_F = \frac{d\vec{V}_a}{dt} \Big|_M + \vec{\omega} \wedge \vec{V}_a$$

$$T_x = \frac{d(V_a)_x}{dt} + q(V_a)_z - \gamma(V_a)_y$$

$$T_y = \frac{d(V_a)_y}{dt} + \gamma(V_a)_x - p(V_a)_z$$

$$T_z = \frac{d(V_a)_z}{dt} + p(V_a)_y - q(V_a)_x$$

وهي دوائر  
بور

شروط تقدم دون انزلاق بالركة المتحركة:

- إن مركبة المركز الآتي للدوران على المتدمج بالنسبة للمستوي المتحرك هي مركبة نسبية.

• وسرعة انتقالها على المتدمج هي سرعة نسبية  $\vec{V}_r(I)$

- ومركبة نقطة مثل  $p$  في المستوي المتحرك والتي تنطبق على  $I$  في لحظة ما بالنسبة للمستوي الثابت هي مركبة هورية.  
• والسرعة في هذه الحركة تساوي للصفر أي:

$$\vec{V}_e(I) = \vec{0} \quad (\text{حسب تعريف المركز الآتي للدوران})$$

- أما مركبة النقطة  $I$  بالنسبة لـ  $(x_1, y_1)$  هي مركبة مطلقة.  
• وسرعتها المطلقة هي:

$\vec{V}_a(I) = \vec{V}_r(I)$  (سرعة انتقال  $I$  على القاعدة هي نفسها على المتدمج)  
وبالمكاملة نجد المسافة التي تقطعها  $I$  على المتدمج تساوي المسافة التي تقطعها  $I$  على القاعدة.

# خلاصة:

إن العبارات متكافئة وتبعد كل منها هو شرط لتدمج دون انزلاق  
للمنحني  $C$  على منحنى ثابت  $C_1$  في مستوي معين والعبارات  
هي:

- 1- ان نقطة التماس بين منحنى  $C_1$  و  $C$  هي مركز آني للدوران .
- 2- السرعة الزاوية لنقطة التماس معدومة .
- 3- السرعة المطلقة تساوي السرعة النسبية لنقطة التماس  $I$  .
- 4- المسافة التي تقطعها نقطة التماس على منحنى  $C$  تساوي المسافة التي تقطعها على المنحنى  $C_1$  في فترة زمنية واحدة .

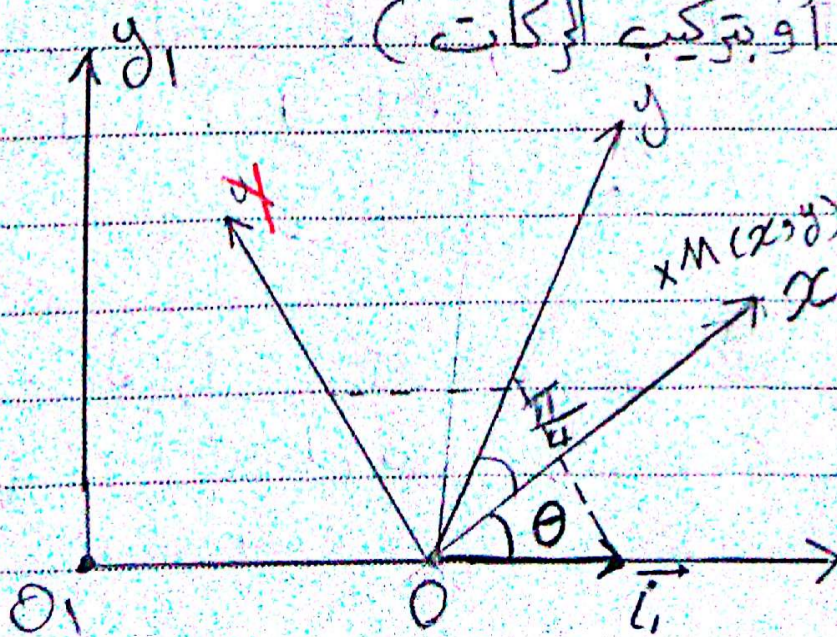
## سؤال 1:

$O_1 x_1 y_1$  محلة إحداثيات ثابتة وبإشارة وقائمة ،  
 $O_2 y_2$  زاوية متزايدة قياسها  $\pi$  تدور في المستوى الثابت  
 $O_1 x_1 y_1$  حول رأسها  $O$  بسرعة زاوية  $\omega = 2t$  .  
 ويتحرك رأسها  $O$  على المتقيم الثابت  $O_1 x_1$  بسرعة قيمتها العددية  
 ثابتة وتساوي  $v$  .

$M$  نقطة تتحرك بالنسبة للزاوية  $O_2 y_2$  إحصائياً بالنسبة  
 للمحلة  $O_2 y_2$  هي  $(x, y)$  والمطلوب:

- ① عين معادلات حركة النقطة  $M$  .
- ② عين مركبات متجه السرعة المطلقة و متجه التسارع المطلق للنقطة  
 $M$  بدلالة الزمن  $t$  وبدلالة الإحداثيات  $(x, y)$  ومشتقاتها  
 $(x', y')$  =  $(\frac{dx}{dt}, \frac{dy}{dt})$

- ③ عين القاعدة والمتجه ومركز التسارع المقدم  
 (فلاً بالنسبة للمحلة الثابتة أو بتكوين المركبات)



$x$  أحد المحاور  
 وال  $y$  عاكس عليها

حركة  $M$  بالنسبة للزاوية حركة

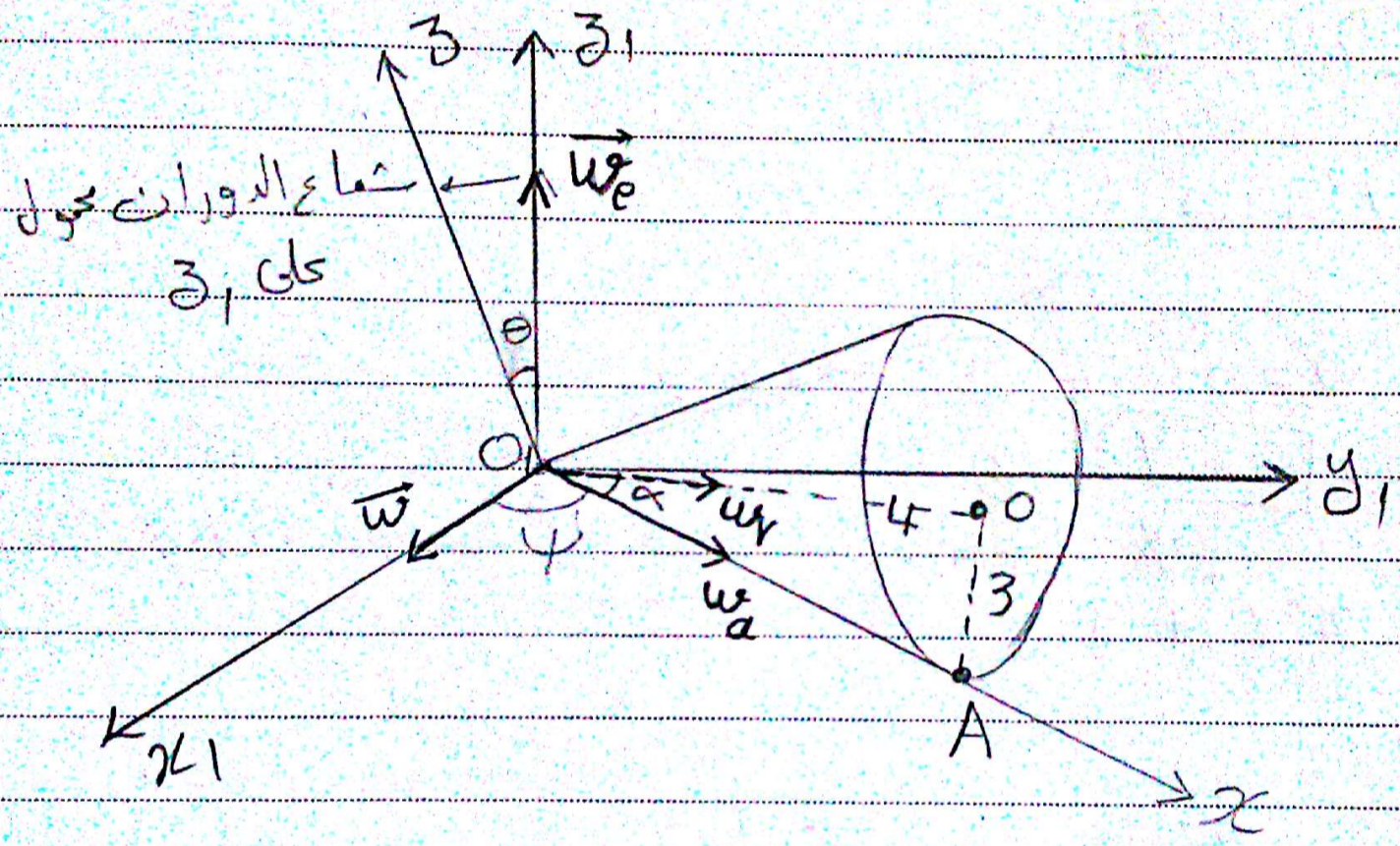
نسبية

حركة  $M$  بالزاوية  
 هي حركة

2

يتم حرج مخروط دوراني  $h = 4 \text{ cm}$  ونصف قطره  $R = 3$   
 دون انزلاق على المستوى الأفقي، مثبت  $\omega_1 = 2,014$  حيث يبقى  
 رأسه  $O$  ثابت (دورانية حول نقطة ثابتة)  
 تخلم بأن القيمة العددية لريّة مركز قاعدته  $O$  ثابتة وتساوي  
 $48 = \omega(O)$  والمطلوب:

تعيين شعاع الدوران الجري للمخروط حول  $O$   
 وشعاع الدوران الآني له بدلالة الزمن.



انتهت المحاضرة

بيان الباشي ٨٨