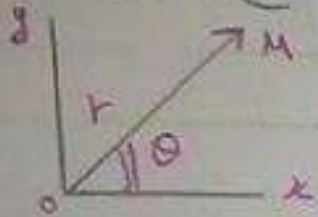


٣١ - قائل المعينات ومادى الهندسة التفاضلية

مشتق شعاع الموضع في الإحداثيات القطبية
 القطبية
 الاستطانية
 الكروية

في الإحداثيات القطبية:

ليكن Δ محور O في مركز الإحداثيات ومبدأ الشعاع \vec{OM} شعاع \vec{I} الوارد على Δ



حيث r طول \vec{OM} $\angle (O\vec{x}, \Delta) = \theta$
 عند $M(r, \theta)$

$$\vec{OM} = r\vec{I}$$

إذا فرضنا \vec{I} اتجاه واحد على Ox و Oy عندنا

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

$$\frac{d\vec{I}}{dt} = (-\vec{i} \sin \theta + \vec{j} \cos \theta) \frac{d\theta}{dt} \quad \theta = \theta(t) \text{ لكن}$$

$$\vec{J} = \vec{i} \cos(\theta + \frac{\pi}{2}) + \vec{j} (\sin \theta + \frac{\pi}{2})$$

حيث \vec{J} يتبع في \vec{I} بدران عكس عقارب الساعة بزاوية $(\frac{\pi}{2})$

$$\vec{J} = \vec{i} (-\sin \theta) + \vec{j} (\cos \theta)$$

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

$$\frac{d\vec{I}}{dt} = \frac{d\theta}{dt} \vec{J}$$

$$\vec{I}' = \theta' \vec{J}$$

$$\vec{OM}' = r' \vec{I} + r \vec{I}$$

$$\vec{OM}' = r' \vec{I} + r \theta' \vec{J}$$

$$\vec{OM}'' = r'' \vec{I} + r' \vec{I}' + (r \theta' \vec{J})'$$

$$\vec{J}' = (-\vec{I} \cos \theta - \vec{J} \sin \theta) \theta'$$

$$\vec{J}' = -\theta' \vec{I}$$

$$\vec{OM}'' = r'' \vec{I} + r' \theta' \vec{J} + r' \theta' \vec{J} + r \theta'' \vec{J} - r \theta'^2 \vec{I}$$

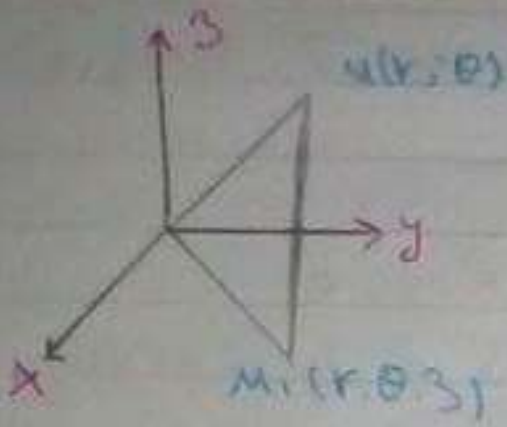
$$\vec{OM}'' = (r'' - r \theta'^2) \vec{I} + (2r' \theta' + r \theta'') \vec{J}$$

بتجاه
التسارع

ملحوظة:

في اجابات الميكانيك يمثل مشتق تسارع الموضع لنقطة تسارع السرعة
والمشتق الثاني يمثل تسارع التسارع

باب السؤال من هذه
الفترة اما نظري
واستنتج تسارع السرعة
بالتسارع بين الاهداف
القطبية (ادعاهي
واوجه تسارع السرعة
بالتسارع و... وطريقة
كل منهما صيت الطريقة
= $\sqrt{(r'')^2 + (r \theta'')^2}$



من الامكانيات الانطوائية

لتكن M' نقطة على M على oxy

الامكانيات القطبية $M(r, \theta)$

$$\vec{OM} = \vec{OM}_1 + \vec{M}_1M$$

بالنقاط

$$\vec{OM} = r\vec{i} + z\vec{k}$$

بالاشتقاق

$$\vec{OM}' = (r'\vec{i} + r\theta'\vec{j} + z'\vec{k})$$

بمنطق التفرقة

$$\vec{OM}'' = (r'' - r\theta'^2)\vec{i} + (2r'\theta + r\theta'')\vec{j} + z''\vec{k}$$

مثال: الاستاذ دودة كرهام

1) اوجد سرعة كل من متجه السرعة والمتجه المماسي

$$x = e^t$$

$$C: \begin{cases} y = 2\cos(3t) \\ z = 2\sin(3t) \end{cases}$$

2) نقرض $M(r, \theta)$ نقطة مادية تتحرك على مقعر بين في مستوى معاد لته

$$r = ae^\theta \text{ وفق القانون الزمني } \theta = \omega t \text{ اوجد بدلالة } \theta \text{ كل من متجه}$$

السرعة والمتجه

الحل:

$$\vec{OM}' = r'\vec{i} + r\theta'\vec{j} \quad (1)$$

$$r = ae^\theta$$

$$\Rightarrow r' = a\theta'e^\theta$$

$$\theta = \omega t \Rightarrow \theta' = \omega$$

$$r' = a\omega e^\theta \Rightarrow \vec{OM}' = (a\omega e^{\omega t})\vec{i}$$

$$+ (a\omega e^\theta)\theta'\vec{j}$$

$$|\vec{OM}'| = \sqrt{(a\omega e^\theta)^2 + (a\omega e^\theta \theta)^2}$$

$$\vec{O}M = e^{-t} \vec{i} + \cos(3t) \vec{j} + 2\sin(3t) \vec{k} \quad (1)$$

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

$$x' = -e^{-t}$$

$$z' = 6\cos(3t) \quad y' = -\frac{2}{3}\sin(3t)$$

$$\vec{O}M' = -e^{-t} \vec{i} - 6\sin(3t) \vec{j} + 6\cos(3t) \vec{k}$$

$$|\vec{O}M'| = \sqrt{(-e^{-t})^2 + (-6\sin(3t))^2 + (6\cos(3t))^2}$$

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

$$x'' = e^{-t}$$

$$\begin{cases} y'' = \\ z'' = \end{cases} \text{ -- دة مة --}$$

المسارات في \mathbb{R}^3

ليكن $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^3$ تابع متعامد مركباته

$$x = x(t)$$

$$y = y(t)$$

$$z = z(t)$$

• نبي الخط الذي تربسه النقطة M عندما نتحرك T على $[a, b]$ بالمعنى c الذي بدايته $f(a)$ ونهايته $f(b)$ حيث المتبادلات الوسطية للمعنى

$$c: \begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \\ z = z(t) \end{cases}$$

• نقول عن المعنى c انه مغني معلق اذا كان $f(a) = f(b)$

• نقول عن $r_0 \in \mathbb{R}^3$ أنها نقطة صفائية لمعني C إذا وجد T_1, T_2 من $[a, b]$ بحيث $T_1 \neq T_2$ و $f(T_1) = f(T_2) = r_0$

• نقول عن C معني بيض $\Leftrightarrow C$ لا يحوي نقاطاً صفائية

• نقول عن $T_0 \in [a, b]$ أنها قيمة شاذة إذا كان $f'(T_0) = \vec{0}$ و غير ذلك T_0 قيمة نظامية

• نقول عن C معني المس $\Leftrightarrow C$ لا يحوي نقاطاً شاذة

اي $\forall T_0 \in [a, b] f'(T_0) \neq \vec{0}$
 $f: [0, \pi] \rightarrow \mathbb{R}^2$

ملاحظة
 معوض قيمة T بأي رقم
 مهم ان يكون ضمن المجال

مثال
 $C: \begin{cases} x = a \cos 2T \\ y = a \sin 2T \end{cases}$ منظمة

♥ المعني الموجه:

لتكن x, y, z جملة حمار اهليثية C معني M نقطة منه
 نقول عن المعني C انه يوجه اذا كانت النقطة A التي نعتبرها مبدأ القياس بالقوس \vec{AM}

رختيار عليها جهة نعتبرها الجبهة الموجهة لانهما كان اختيار الموجه ١١٨٨
 عندئذ اي نقطة على المعني M تتعين بالقوس \vec{AM} سني الطول

$S = \vec{AM}$ وهو الطول من M الى A « يكون S متغير اذا كانت M تتحرك »
 سني S الوسيط الطبيعي لنقطة M ويكتب

$\vec{m}(s) = x(s)\vec{i} + y(s)\vec{j} + z(s)\vec{k}$

ثلاثية قياسية $(\vec{T}, \vec{N}, \vec{B})$

المختارة زاوية الرأس المعيني

نفرص المعيني C بين بالمعادلة

$C: \vec{M}(s) = \vec{M}_0 + s\vec{u}$ حيث S الوسيط الطبيعي

عندئذ نعرف $\vec{T} = \frac{d\vec{M}}{ds}$ بأنه المتجهة المماس للمماس على المسار

للمعيني C عند النقطة M وله يادي الواحد

وهرتته من جهة توصيه المعيني

ومركباته (α, β, γ) حيث

$$\alpha = \frac{dx}{ds}, \quad \beta = \frac{dy}{ds}, \quad \gamma = \frac{dz}{ds}$$

$$(ds)^2 = (dx)^2 + (dy)^2 + (dz)^2$$

$$\alpha^2 + \beta^2 + \gamma^2 = 1 \quad \text{ولكن}$$

كون \vec{T} هو الواحد

$$\left(\frac{dx}{ds}\right)^2 + \left(\frac{dy}{ds}\right)^2 + \left(\frac{dz}{ds}\right)^2 = 1$$

$$ds = \sqrt{(dx)^2 + (dy)^2 + (dz)^2}$$

عندئذ

$$S = \int \sqrt{(dx)^2 + (dy)^2 + (dz)^2}$$

وهو طول القوس

مثال:

$$F[0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$\begin{aligned} \vec{T} & \text{ ادر } 1 & x &= \cos t \\ S & \text{ ادر } 1 & y &= \sin t \\ & & z &= \frac{1}{2\pi} t \end{aligned}$$

$$\vec{OM} = \cos t \vec{i} + \sin t \vec{j} + \frac{1}{2\pi} t \vec{k}$$

$$x' = -\sin t, \quad y' = \cos t, \quad z' = \frac{1}{2\pi} \quad ds \text{ نوهد}$$

$$ds = \sqrt{(x')^2 + (y')^2 + (z')^2}$$

$$ds = \sqrt{(-\sin t)^2 + (\cos t)^2 + \left(\frac{1}{2\pi}\right)^2}$$

$$S = \int \sqrt{\quad} \cdot dt$$

$$\vec{T} \left\{ \begin{aligned} \alpha &= \frac{-\sin t}{ds} & \beta &= \frac{\cos t}{ds} & \delta &= \frac{1}{2\pi ds} \end{aligned} \right.$$

اعداد: جبرانه سطح
فریق: سیریات