



كلية العلوم

القسم : الفيزياء

السنة : الثانية

المادة : ميكانيك فيزيائي ٢

المحاضرة : الثالثة / نظري / كتابة

{{ مكتبة A to Z }}

مكتبة A to Z : Facebook Group

كلية العلوم ، كلية الصيدلة ، الهندسة التقنية

يمكنكم طلب المحاضرات برسالة نصية (SMS) أو عبر (What's app-Telegram) على الرقم 0931497960



مسائل الفصل الأول - ①السؤال الأول - ④

من أجل نقطة حادة تم قذفها بسرعة ابتدائية v_0 تحت زاوية α مع الأفق في وسط مقاوم، مقاومة هذا الشكل:

$$R = mf(v)$$

①. ادرس حركة هذه النقطة.

②. ادرس خواص المسار للفتية، وذلك من خلال:

(P) تبيان ان السرعة الحقيقية للفتية في تقاطع مستمر.

الفتية
بالأفق

(ن) برهان ان: $tg \alpha^* > tg \alpha$ حيث: α^* الزاوية بين شعاع السرعة v والأفق لحظة التقاطع.

(ج) برهان ان: $v < v^*$ حيث: v^* السرعة النهائية للفتية لحظة اصطدامها بالأفق.

الجواب على المسألة - ④

①. - لاحظ ان الفترة المدونة هي النقطة المدارية في اللوحة t, α هي:

$$\vec{R} = -mf(v)\vec{T} \quad p = mg \quad \text{وفترة المقاومة}$$

والتي تتجه دوماً بعكس اتجاه السرعة.

- سنطبق قانون الحركة في الإحداثيات المماسية ومن ثم في الإحداثيات الديكارتية.

- نكتب معادلة الحركة بالشكل:

$$m\vec{a} = \sum \vec{F}_i \Rightarrow m\vec{a} = m\vec{g} - mf(v)\vec{T}$$

$$\Rightarrow \boxed{\vec{a} = \vec{g} - f(v)\vec{T}} \quad (*)$$

الشكل: يوضح مسار فتية في وسط مقاوم

- في المستوى (N, T) ، نجد بالانقسام على ثنائية النظم والمماس المتاربعين:

$$\text{المماس: } \frac{dv}{dt} = -g \sin \phi - f(v) \quad (1)$$

$$\text{النظام: } \frac{v^2}{r} = +g \cos \phi \quad (2)$$

- من الإحداثيات الدائرية، لدينا:

$$\frac{1}{r} = \left| \frac{d\phi}{ds} \right| \quad (3)$$

دلالة ϕ هي الزاوية التي تتغيرها ϕ عند لحظة الفرق ϕ (أي: $d\phi > 0$) و ϕ تتزايد (أي: $d\phi < 0$) نكتب

العلاقة (3) بالشكل:

$$\frac{1}{r} = -\frac{d\phi}{ds} \quad (4) \Rightarrow \frac{v}{r} = -v \frac{d\phi}{ds} = -v \frac{d\phi}{ds} \cdot \frac{ds}{dt} = -v \frac{d\phi}{dt} = g \cos \phi$$

$$\Rightarrow -v \frac{d\phi}{dt} = g \cos \phi \quad (5)$$

مرتبعتهم (1) على (5) :

$$\frac{dv}{d\phi} = v + g\phi + \frac{v f(v)}{g \cos \phi} \quad \text{--- (6)} \quad \Rightarrow \quad v' = v + g\phi + \frac{v f(v)}{g \cos \phi}$$

حري مطالعة تقاطعية لها بالشكل $v = v(\phi)$ ومن ثم (6) يمكن إيجاد قانون الحركة $\phi = \phi(t)$.

إيجاد قانون الحركة الجانبي :

$$v_x = \frac{dx}{dt} = v \cos \phi \Rightarrow dx = v \cos \phi dt \quad \text{--- (7)}$$

$$v_y = \frac{dy}{dt} = v \sin \phi \Rightarrow dy = v \sin \phi dt$$

يمكن كتابتها أن $v = v(\phi)$ وذلك تغير المتحول في العلاقات (7) بالاعتماد على (5) :

$$-v \frac{d\phi}{dt} = g \cos \phi \Rightarrow -\frac{v}{g} \cdot \frac{1}{\cos \phi} d\phi = dt$$

وبالتعويض عن dt في (7) نجد :

$$dx = -\frac{v^2}{g} d\phi \Rightarrow x = -\frac{1}{g} \int_x v^2 d\phi \quad \text{--- (8)}$$

$$dy = -\frac{v^2}{g} \tan \phi d\phi \Rightarrow y = -\frac{1}{g} \int_x v^2 \tan \phi d\phi$$

9. دراسة خواص المسار الأفقية :

ع. تتأصل السرعة بالاستقرار في وسط مقاوم الغبار عند لحظة القذف :

ب. بإسقاط معادلة الحركة (8) على المحور x ، نجد :

$$\frac{dv_x}{dt} = -f(v) \cos \phi \quad \text{--- (9)}$$

وهذا المقدار أصغر من الصفر لأن ϕ زاوية حادة و $f(v)$ تابع موجب دوماً $\leftarrow v_x$ تتناقص مع مرور الزمن

و على الحالة الخاصة (عدم وجود مقاومة) :

$$v_x = \text{constant} \Rightarrow \frac{dv_x}{dt} = 0 \quad \text{--- (10)}$$

حيث وسط غير مقاوم لحركة القذبة تكون السرعة الأفقية للقذبة مستقيمة على هيئة ثابتة.

$$\text{ب. نبيات أن } tg^2 \phi^* > tg^2 \phi$$

لدينا من (9) :

$$dy = -\frac{v^2}{g} \tan \phi \quad ; \quad v = \frac{v_x}{\cos \phi} \Rightarrow dy = -\frac{v_x^2}{g} \cdot \frac{\tan \phi}{\cos^3 \phi} \Rightarrow \frac{dy}{v_x^2} = -\frac{1}{g} d\left(\frac{1}{2} tg^2 \phi\right) \quad \text{--- (11)}$$

ب. باستكمال العلاقة (11) من بداية القذف وحتى أقصى الارتفاع h ، نجد :

$$\int_0^h \frac{dy}{v_x^2} = -\frac{1}{g} \int_x d\left(\frac{1}{2} tg^2 \phi\right) \quad \Rightarrow \quad \frac{1}{2g} tg^2 \phi^* = \frac{1}{2g} tg^2 \phi \quad \text{--- (12)}$$

ب. نبيات أن العلاقة (11) من h وحتى اصطدام القذبة مع الأرض :

$$\int_h^0 \frac{dy}{v_x^2} = -\frac{1}{g} \int_{\phi^*}^0 d\left(\frac{1}{2} tg^2 \phi\right) = -\frac{1}{2g} tg^2 \phi^* \quad \Rightarrow \quad \int_0^h \frac{dy}{v_x^2} = \frac{1}{2g} tg^2 \phi^* \quad \text{--- (13)}$$

- ولما كانت $\dot{y}$ المعبر عنه في (12) الصغر من $\dot{x}$ المعبر عنه في (13)، فإن: $\dot{x}^2 > \dot{y}^2$ ، وبالقائه فإن المسار يزداد التواءً (انظر الشكل (1)).

(ج) - برهات ان: $v < v^*$:

- بصورت طرفي (1) برهه فبد:

$$v \sin \phi = v_y = \frac{dy}{dt} \Rightarrow dt = \frac{1}{v \sin \phi} dy \quad \text{ولكن: } v \sin \phi = v_y \quad (14)$$

$$\Rightarrow v dv = -g dy - v f(v) dt$$

- وبالمستكمال للعلاقة الأخيرة بين بداية المسار ونهايته ، نجد :

$$\frac{v^{*2} - v_0^2}{2} = -g y - \int_0^t v f(v) dt = - \int_0^t v f(v) dt$$

$$\text{والمستكمل موجب} \Leftarrow 0 < v_0^2 - v^{*2} \Leftarrow v_0^2 > v^{*2} \text{ وهو المطلوب.}$$

المسألة الثانية - (2):

من أجل نقطة مادية تم قذفها بسرعة ابتدائية v_0 وتصنع الزاوية α مع الأفق . المطلوب :

"(1) ادرس حركة هذه النقطة في مثلث الثقالة. أنظر ص α في القوة العمودية المؤثرة في النقطة هي قوة ثقلها .

"(2) اوجد مسافة المسار، ثم اوجد أقصى مسافة ساقطية M وأقصى مسافة أفقية x_m وماز استتوي

"(3) . العلاقة التي تحسب من خلالها الزاوية α والتي من أجلها تمر القذيفة من نقطة ما M_1 إلى ثانية (x_1, y_1) .

ولكن :

$$v \sin \varphi = v_y = \frac{dy}{dt}$$

وعندئذ نضع (19) بالشكل

$$v dv = -g dy - v f(v) dt$$

وبالاستكمال بين بداية المسار ونهايته أى بين v_0 و v^* نجد :

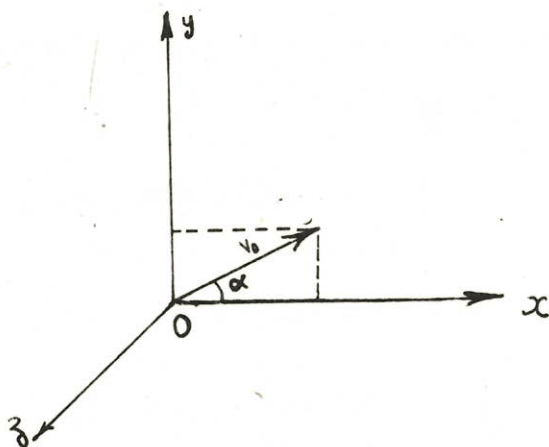
$$\frac{v^2 - v_0^2}{2} = -gy - \int_0^t v f(v) dt = - \int_0^t v f(v) dt \quad (20)$$

ومن الواضح أن المستكمل في الطرف الأيمن هو تابع موجب وبالتالي فإن نتيجة التكامل تساوى مقدارا موجبا . وبسبب الإشارة السالبة أمام التكامل سيكون الطرف الثاني سالبا وبالتالي $v^2 < v_0^2$ والسرعة تتناقص .

2 - ادرس حركة نقطة مادية في حقل الثقالة الأرضية بفرض أن القوة الوحيدة المؤثرة في هذه النقطة هي ثقلها $\vec{mg}$ ، وأنها قذفت بسرعة v_0 تصنع زاوية α مع الأفق (حركة القذائف) .

الحل : تعتبر هذه المسألة تطبيقا على استخدام المعادلة (1.54) في حل المسائل ، حيث رأينا أن القوة قد تتبع المكان $\vec{F}$ والسرعة $\frac{d\vec{r}}{dt}$

والزمن t . وفي هذه الحالة الخاصة التي ندرسها هنا نرى أن القوة تساوى مقدارا ثابتا دوما ، بفرض أن الحركة تتم في مجال محدود بجوار الأرض حيث يمكن بتقريب مقبول . اعتبار تسارع الثقالة $\vec{g}$ ثابتا . ويمكن القول أيضا الى حد ما ، أن هذه المسألة هي حالة خاصة من المسألة السابقة ، تقابل انعدام المقاومة $\vec{R}$. ولكن ، على الرغم من ذلك ، رأينا أنه من المفيد حل هذه المسألة لأننا سنناقش بعض الحالات الخاصة ، بالإضافة الى أن إسقاط معادلة الحركة سيتم على محاور أخرى نختارها كما يلي :



الشكل (1.9)

نأخذ المستوى xoy

بحيث يحوى السرعة

الابتدائية $\vec{v}_0$ ويكون فيه

المحور ox أفقيا والمحور

oy شاقوليا ، أما المحور

oz فيكون أفقيا متعامدا

معهما ، ونختار مبدأ

الاحداثيات في النقطة o

حيث كانت القذيفة في

اللحظة t=0 شكل (1.9).

ان معادلة الحركة هي :

$$\vec{m} \vec{W} = \vec{F} = m\vec{g} \quad (1)$$

وبالاسقاط على المحاور المختارة نجد (بعد الاختصار على m) :

$$m\ddot{x} = 0, \quad \ddot{y} = -g, \quad \ddot{z} = 0 \quad (2)$$

وبالاستكمال نحصل على المعادلات :

$$\dot{x} = a_1, \quad \dot{y} = -gt + a_2, \quad \dot{z} = a_3 \quad (3)$$

ويتم حساب الثوابت a_1, a_2, a_3 انطلاقا من الشروط البدائية التي تكون

كما يلي :

$$t=0, \quad x_0 = y_0 = z_0 = 0, \quad \vec{v}_0 = v_0 \cos \alpha \vec{i} + v_0 \sin \alpha \vec{j} + 0 \vec{k} \quad (4)$$

فاذا بدلنا هذه الشروط في المعادلات (13) نجد قانون السرعة التالي :

$$\dot{x} = v_0 \cos \alpha, \quad \dot{y} = v_0 \sin \alpha - gt, \quad \dot{z} = 0 \quad (5)$$

وبالاستكمال ثانياة نجد :

$$x = v_0 \cos \alpha t + b_1, \quad y = v_0 \sin \alpha t - \frac{gt^2}{2} + b_2, \quad z = b_3 \quad (6)$$

ومن الشروط الابتدائية (4) نحسب الثوابت فنجد أن $b_1 = b_2 = b_3 = 0$.

وعندئذ نحصل بالتبديل في (6) على قانون الحركة التالي :

$$x = v_0 \cos \alpha t, \quad y = v_0 \sin \alpha t - \frac{gt^2}{2}, \quad z = 0 \quad (7)$$

فالحركة اذا مستوية ، وهي تحدث في المستوى الشاقولي xoy الذي يحسوى

السرعة الابتدائية $\vec{v}_0$ والقوة mg .

من الواضح أن المعادلات (7) تمثل المسار وسيطيا . ويمكن الحصول

على المعادلة الديكارتية بحذف الزمن من هذه المعادلات حيث نجد :

$$y = x \operatorname{tg} \alpha - \frac{g x^2}{2 v_0^2 \cos^2 \alpha} \quad (8)$$

وهي معادلة قطع مكافئ تقعره نحو الأسفل لنحسب احداثيات ذروته A (النهاية

العظمى لـ y) باشتقاق (8) بالنسبة الى x تم اعدام المشتق فنجد :

$$y' = \operatorname{tg} \alpha - \frac{gx}{v_0^2 \cos^2 \alpha} \Rightarrow x = x_A = \frac{v_0^2}{g} \sin \alpha \cos \alpha \quad (9)$$

وبالتبديل في (8) نجد ترتيب الذروة y_A التالي :

$$y_A = \frac{v_0^2}{2g} \sin^2 \alpha \quad (10)$$

وفي الحالة الخاصة عندما يتم القذف بزاوية $\alpha = \frac{\pi}{2}$ فان المقذوف يصل الى

الارتفاع التالي :

$$y_{\max} = \frac{v_0^2}{2g} \quad (11)$$

وتصطدم القذيفة بالأفق في النقطة B عندما $y = 0$ وعندئذ نجد من (8) أن:

$$x_B = 2 \frac{v_0^2}{g} \sin \alpha \cos \alpha = 2 x_A \quad (12)$$

وبالتالي فان المسار يكون متناظرا بالنسبة الى المحور الشاقولي المار من الذروة .

خلافًا لما رأيناه في المسألة السابقة عندما تكون الحركة في وسط مقاوم .
 أما إذا أردنا حساب الزاوية α التي من أجلها تمر القذيفة من نقطة
 M_1 احداثياتها (x_1, y_1) (إصابة الهدف) فإنا نجد من (8) بحلها
 بالنسبة إلى الزاوية α ، أن :

$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{v_o^2}{gx_1} \left[1 \pm \sqrt{1 - \frac{2g}{v_o^2} \left(y_1 - \frac{gx_1^2}{2v_o^2} \right)} \right] \quad (13)$$

أي أنه يوجد زاويتان α_1 و α_2 تحققان هذه الغاية ، شرط أن يكون المقدار
 المجذور موجبا أي عندما :

$$\frac{v_o^2}{2g} - y_1 - \frac{gx_1^2}{2v_o^2} > 0 \quad (14)$$

مع العلم أن هاتين الزاويتين تتحدان في زاوية واحدة عندما ينعدم المقدار
 المجذور (جذر مضاعف) أي عندما :

$$\frac{v_o^2}{2g} - y_1 - \frac{gx_1^2}{2g} = 0 \quad (15)$$

(انظر أيضا مناقشة مسألة مشابهة في نهاية الفصل الرابع تحت عنوان العلاقة
 بين زاوية القذف والمدى والسرعة الابتدائية) .

3 - ثقل p موضوع على مستو أفقي صقيل وقد ربط بنابض ، نهايته الثانية
 مثبتة في نقطة ثابتة . في لحظة البدء عندما كان النابض غير مشدود أعطى النقل
 صدمة إلى اليمين أكسبته سرعة ابتدائية $v_o = x_o^*$ شكل (1.10) . احسب
 أقصى مدى يصل إليه الثقل إلى اليمين إذا علمت أن النابض يؤثر فيه بقوة مرونة F
 تعطى بالعلاقة :

$$\vec{F} = -(\alpha x + \beta x^3) \vec{i}$$

حيث x استطالة النابض .

مسائل الفصل الثاني - ②

المسألة الأولى - ① :

برهن بطريقة مستعينة ان مسارات كوكب حول الشمس هو قطع مخروطي .

الجواب - ① :

- لدينا القوة المتبادلة هي قوة القاذب العاكس $\Rightarrow$ قوة مركزية ، ونكتب من اجلها قانون نيوتن بالشكل :

$$m\vec{a} = m \frac{d\vec{v}}{dt} = -f \frac{mM}{r^2} \vec{e}_r \Rightarrow \frac{d\vec{v}}{dt} = -f \frac{M}{r^2} \vec{e}_r \quad (1)$$

- ومن جهة اخرى ، من اجل هذا فقد مركزية فان قانون السطوح محقق ، ونكتب :

$$\vec{C} : \text{سواء ثابتة} \quad \vec{C} = \frac{1}{2} (\vec{r} \times \vec{v}) = \vec{C}_1 \Rightarrow (\vec{r} \times \vec{v}) = \vec{C} \quad (2)$$

$\leftarrow$ وصيغة المطلقة تساوي صيغة القوة المطلقة لسواء السرعة السطحية .

- نضرب طرفي (1) بـ (2) خارجياً طرفاً لـ طرف فنتج :

$$\frac{d\vec{v}}{dt} \times \vec{C} = -f \frac{M}{r^2} \vec{e}_r \times (\vec{r} \times \vec{v}) = -f \frac{M}{r^2} \vec{e}_r \times (\vec{r} \times \vec{v}) \quad (3)$$

- وبما ان $\vec{C}$ سواء ثابتة فانه يمكن وضع المتادلة السابقة بالشكل :

$$\frac{d}{dt} (\vec{v} \times \vec{C}) = -f \frac{M}{r} [\vec{e}_r \times (\vec{e}_r \times \vec{v})] \quad (4)$$

- ولان :

$$[\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c})] = \vec{b}(\vec{a} \cdot \vec{c}) - \vec{c}(\vec{a} \cdot \vec{b})$$

$$\vec{e}_r \times (\vec{e}_r \times \vec{v}) = \vec{e}_r \cdot (\vec{e}_r \cdot \vec{v}) - \vec{v} \cdot (\vec{e}_r \cdot \vec{e}_r) = \vec{e}_r \cdot (\vec{e}_r \cdot \vec{v}) - \vec{v} \quad (5)$$

معي ان :

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{d}{dt} (r \vec{e}_r) = r' \vec{e}_r + r \frac{d\vec{e}_r}{dt} \quad (6)$$

$$\Rightarrow \vec{e}_r \times (\vec{e}_r \times \vec{v}) = \vec{e}_r [\vec{e}_r \cdot (r' \vec{e}_r + r \frac{d\vec{e}_r}{dt})] - [r' \vec{e}_r + r \frac{d\vec{e}_r}{dt}]$$

$$= \vec{e}_r [r' - 0] - r' \vec{e}_r - r \frac{d\vec{e}_r}{dt} = -r \frac{d\vec{e}_r}{dt} \Rightarrow \vec{e}_r \times (\vec{e}_r \times \vec{v}) = -r \frac{d\vec{e}_r}{dt} \quad (7)$$

- والآن ، بتعويض (7) في (4) نجد ان :

$$\frac{d}{dt} (\vec{v} \times \vec{C}) = +fM \frac{d\vec{e}_r}{dt} \quad (8)$$

- وبما ان $\vec{C}$ سواء ثابتة ان :

$$\vec{v} \times \vec{C} = fM \vec{e}_r + \vec{A} \quad ; \quad \vec{A} : \text{ثابت التكامل} \quad (9)$$

- وبضرب طرفي (9) عددياً بـ $\vec{r}$ ، نجد :

$$\vec{r} \cdot (\vec{v} \times \vec{C}) = \vec{r} \cdot (fM \vec{e}_r + \vec{A}) = C^2 = fM \vec{e}_r \cdot \vec{r} + \vec{A} \cdot \vec{r} \quad (10)$$

$$\Rightarrow C^2 = fMr + A \cdot r \cos \theta \quad ; \quad \theta = (\vec{A}, \vec{r}) \quad (11)$$

- ومن (9) ، نستطيع حساب v ، بالشكل :

$$v = \frac{C^2}{fM + A \cos \alpha} = \frac{C^2 / fM}{1 + \frac{A}{f \cdot M} \cos \alpha} = \frac{P}{1 + e \cos \alpha} \quad (12)$$

والمعادلة الأخيرة مثل معادلة قطع مخروطي بسيطة $P = \frac{C^2}{f \cdot M}$ وبتباعد المركز $e = \frac{c}{f \cdot M}$

المسألة الثانية - 10 :

من أجل نقطة مارة بترك في حقل قوى مركزي كسوية $v(p)$. الطلوب
والغرض المركبي

"(4) - انطلاقاً من تكامل الطاقة أو $\frac{1}{2}mv^2 + V(r) = E$ ، اشرح قانون الحركة لهذه النقطة .

"(2) - كيف يشرح قانون الحركة السابق في الحقل النيوتني $V(r) = -\frac{\kappa}{r}$ [مسألة كبلر] - ثم "شرح الكمون الفعال ، وبيناً متى يكون

للحركة صنف موصفاً ذلك بالرسم المناسب ، ثم مما أنتهت منه V_{eff} المراقبة لها بدلالة كل x و p على حد أولي للنهاية الحدية المساوي للأكمون الفعال V_{eff} أو من ثم حالة المراقبة

"(3) - نأخذ الحركة وذلك في الحالات الطاقية التالية ، موضحاً ذلك بالرسم المناسب :

$$(P) . E = E_1 < (V_{eff})_{min} \quad (2) . E = E_2 = (V_{eff})_{min}$$

$$(3) . (V_{eff}) < E_3 < 0 \quad (2) . E_4 > (V_{eff})_{min} ; E_4 > 0$$

الجواب على المسألة - 10 :

"(1) - لدينا تكامل الطاقة والسطوح بالشكل :

$$\text{تكامل الطاقة} : T + V = E \Rightarrow \frac{1}{2}m(\dot{r}^2 + r^2\dot{\phi}^2) + V(r) = E \quad (1)$$

$$\text{تكامل السطوح} : L = m r^2 \dot{\phi} = l_e \quad (2) \Rightarrow \dot{\phi} = \frac{d\phi}{dt} = \frac{l_e}{m r^2} \quad (3)$$

و بتعويض (2) في (1) فنجد أن :

$$\frac{1}{2}m(\dot{r}^2 + \frac{l_e^2}{m^2 r^2}) + V(r) = E \Rightarrow \frac{2[E - V(r)]}{m} = \dot{r}^2 + \frac{l_e^2}{m^2 r^2} \Rightarrow \dot{r} = \frac{dr}{dt} = \sqrt{\frac{2[E - V(r)]}{m} - \frac{l_e^2}{m^2 r^2}} \quad (4)$$

و بالتكامل (4) نصل إلى قانون الحركة :

$$t + c_1 = \int \frac{dr}{\sqrt{\frac{2}{m}(E - V) - \frac{l_e^2}{m^2 r^2}}} \quad (5)$$

وهو قانون الحركة .

"(2) - ومن أجل الحالة الخاصة $V(r) = -\frac{\kappa}{r}$ ؛ الحركة في حقل نيوتني مركزي ، نجد :

$$t + c_1 = \int \frac{dr}{\sqrt{\frac{2}{m}[E - \frac{\kappa}{r} - \frac{l_e^2}{2m r^2]}} = \int \frac{dr}{\sqrt{\frac{2}{m}[E - V_{eff}]}} \quad (6)$$

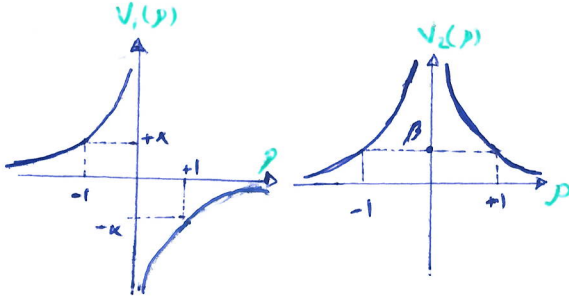
- صيغة سيمون V_{eff} في الكون الفعال ، وصيرت طبقا للعلاقة :

$$V_{eff} = -\frac{\kappa}{p} + \frac{L^2}{2m p^2} \quad (7) \quad ; \quad \beta = \frac{L^2}{2m} = \text{cte}$$

- متى يكون لهذه الحركة معنى فائز يجب ان يكون $E > V_{eff}$ [أي الفرق الطامني بين E و V_{eff} يجب ان يكون موجبا] .

تلاحظ :

- رياضيا تأخذ المحاورات $V_1(p)$ و $V_2(p)$ الأشكال التالية :



ولكن ، p مقدار موجب دائما حسب تعريفه ، وبالتالي نقدر على الفروع المقابلة لـ p الموجب .

- وتأخذ العلاقة (7) مجريها الخط المتصل في الشكل (2) .

- نؤخذ النهاية الحدية للكون الفعال ، كما يلي :

$$V_{eff} = -\frac{\kappa}{p} + \frac{\beta}{p^2} \quad (7) \quad ; \quad \beta = \frac{L^2}{2m}$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dp} (V_{eff}) = 0 \Rightarrow \frac{d}{dp} \left(-\frac{\kappa}{p} + \frac{\beta}{p^2} \right) = 0$$

$$\Rightarrow +\frac{\kappa}{p^2} - \frac{2\beta}{p^3} = 0 \Rightarrow \frac{1}{p^2} \left(\kappa - \frac{2\beta}{p} \right) = 0$$

إثنا : $p = \pm \infty$ (مرفوض)

$$\text{أو } p = \frac{2\beta}{\kappa} \quad \text{و } \kappa = \frac{2\beta}{p_{min}}$$

لبناء طبيعة هذه النهاية سنتفقد مؤقتا :

$$\begin{aligned} \left. \frac{d^2}{dp^2} \left(-\frac{\kappa}{p} + \frac{\beta}{p^2} \right) \right|_{p_{min}} &= \left. \frac{d}{dp} \left[\frac{1}{p^2} \left(\kappa - \frac{2\beta}{p} \right) \right] \right|_{p_{min}} \\ &= \frac{2\beta}{p_{min}^3} > 0 \end{aligned}$$

← النهاية الحدية عند p_{min} هي نهاية صلبة دليا .

وبالتوضيح p_{min} نعتبرها في (7) كذا :

$$(V_{eff})_{min} = -\frac{\kappa}{p} + \frac{\beta}{p} \bigg|_{p_{min}} = -\frac{\kappa^2}{2\beta} + \frac{\kappa^2}{4\beta} = -\frac{\kappa^2}{4\beta} = -\frac{\kappa}{2p_{min}} = \frac{\beta}{p_{min}^2} = -\frac{L^2}{2m p_{min}^2} \quad (8)$$

وبالتعويض في (2,21) نجد قيمة تابع الكمون الفعال عند نهايته الحدية الدنيا ($r = r_1$) :

$$(V_{eff})_{min} = (V_{eff})_{r=r_1} = -\frac{L_o^2}{2mr_1^2} = -\frac{\alpha}{2r_1} < 0$$

A - المسار والسرعة عند $E_o = E_1 = (V_{eff})_{min}$

نلاحظ بهذه الحالة من (2,20) أن $r' = 0 \Rightarrow r = cte$ أي أن نصف قطر المسار r مقدار ثابت (حالة دائرة)

ولمزيد من التأكد نجد بالتعويض في عبارة التباعد المركزي $e = \sqrt{1 + \frac{2E_o L_o^2}{m\alpha^2}}$

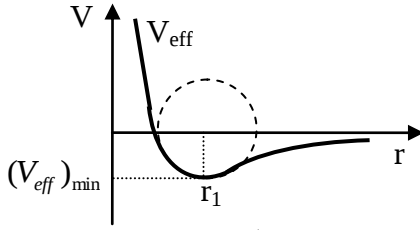
$$e = \sqrt{1 + \frac{2L_o^2}{m\alpha^2} \left(-\frac{\alpha}{2r_1}\right)} = \sqrt{1 - \frac{L_o^2}{\alpha m r_1}} = \sqrt{1 - \frac{\alpha}{\alpha}} = 0$$

والشكل (2,10) يوضح المسار الدائري الحاصل .

يمكن حساب السرعة على المدار من معادلة الحركة (*) المعتمدة على ثبات العزم الحركي ،

$$\phi' = \omega = \frac{g_1}{r_1}$$

فنجد $g_1 = \frac{L_o}{mr_1} = cte$ بينما تشير (**) إلى ثبات r



شكل (2,10)

B - المسار والسرعة عند $E_o = E_2 < (V_{eff})_{min}$

نلاحظ بهذه الحالة من (2,20) أن ماتحت الجذر يصبح سالباً ،

وبالتالي لا تشير معادلة الحركة لوجود حركة في هذا المجال الطاقى (لا يتقاطع مستوي الطاقة مع منحنى الكمون الفعال) كما هو موضح في الشكل (2,9) .

C - المسار والسرعة عند $(V_{eff})_{min} < E_o = E_3 < 0$

نلاحظ بهذه الحالة من (2,20) أن ماتحت الجذر يصبح موجباً ، وهذا يعني وجود حركة نصف قطر مسارها متغير

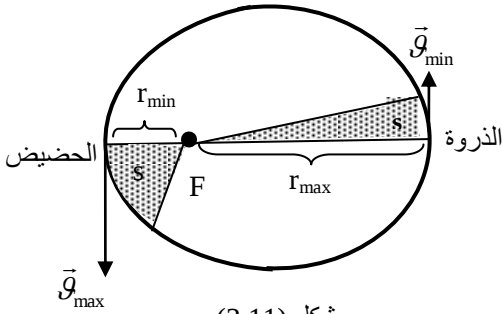
بمرور الزمن ($r \neq cte$) ، ونلاحظ من الشكل (2,9) تقاطع مستوي الطاقة E_3 مع الكمون الفعال V_{eff} في

الموضعين الموافقين لـ r_2 و r_3 وبالتالي يكون المسار قطع مخروطي ناقص في المجال $r_2 < r < r_3$

ويُرسَم المسار (الإهليلج) بحيث لا يتعدى بعد ذروته r_{max} (أبعد نقطة منه عن المحرق F) القيمة r_3 ، ولا يقل بعد

حضيبه r_{min} (أقرب نقطة منه من المحرق F) عن القيمة r_2

كما هو موضح في الشكل (2,11) .



شكل (2,11)

نلاحظ هنا تحقق قانون السطوح $r_{max} g_{min} = r_{min} g_{max}$

حيث تأخذ سرعة المتحرك قيمتها الدنيا g_{min} عند ذروة المسار

وتأخذ قيمتها القصوى g_{max} في الحضيض ، وتكون المساحات s

التي يمسحها r خلال وحدة الزمن متساوية .

ونميز في هذه الحالة نوعين من المسارات :

- المسارات المغلقة : وهي نوعين

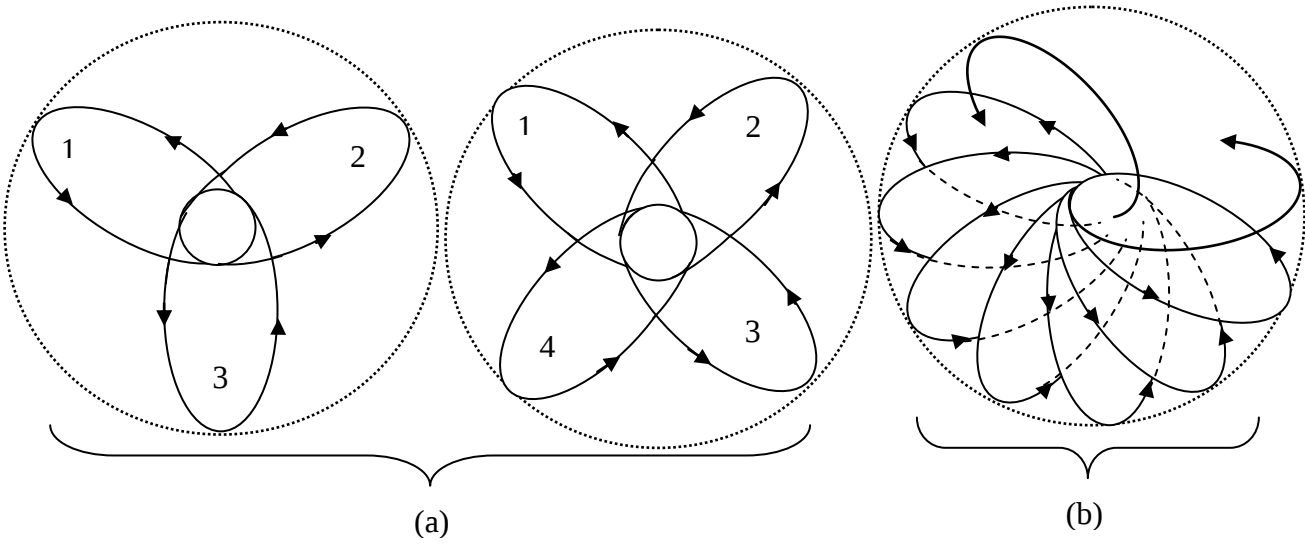
- حالة مسار قطع مخروطي وحيد كما بالشكل (2,11) وهو ما تمت دراسته سابقاً .

- حالة عدة مسارات مخروطية مغلقة كما بالشكل (2,12-a) . ويحدث إغلاق هنا حين يعود المتحرك

ليُرسَم المسارات ذاتها بعد مرور زمن يساوي عدد صحيح من الزمن الدوري للقطع الوحيد .

- المسارات المفتوحة : وهنا يقوم المتحرك برسم عدد لانتهائي من المسارات القطعية دون أن يحدث إغلاق

كما هو موضح بالشكل (2,12-b)



شكل (2,12)

D - المسار والسرعة عندما $V_{eff} \geq 0$

نفرض r_4 نصف قطر المسار الموافق لحالة $V_{eff} = 0$ فنجد من (2,21)

$$V_{eff} = -\frac{\alpha}{r} + \frac{L_o^2}{2mr^2} \geq 0 \Rightarrow \frac{L_o^2}{2mr^2} \geq \frac{\alpha}{r} \Rightarrow r \leq \frac{L_o^2}{2m\alpha} = \frac{\alpha r_1}{2\alpha} = \frac{r_1}{2} = r_4$$

وهذا موضح في الشكل (2,9). ولإيجاد شكل المسار عند الطاقات $E_o \geq 0$ ، نلاحظ من (***) أنه :

- من أجل $E_o = 0$ يكون $e = 1$ والمسار بهذه الحالة قطع مكافئ .

- ومن أجل $E_o = E_4 > 0$ يكون $e > 1$ والمسار بهذه الحالة قطع زائد .

إذن في المجال $r \leq r_4$ فإن السرعة تبلغ قيمتها القصوى g_{max} (في كلتا حالتَي المسار المذكورتين) عندما يقع المتحرك في الذروة حيث يكون نصف قطر المسار أصغرياً r_{min} . عموماً يمكن إجمال ماسبق بحالة مرور سفينة فضائية أو مذنب بالقرب من كوكب أو نجم جاذب (يتمتع بحقل قوة جذب مركزية) فيكتسب الجسم المتحرك طاقة حركية عالية تتجلى ببلوغه سرعة قصوى لحظة مروره بذروة المسار القطعي (نقطة حضيضه) ، فإذا كانت السرعة المكتسبة أقل من الحد الأدنى اللازم للإفلات من الحقل الجاذب يعود الجسم مرة ثانية متمماً دورة كاملة وفق مسار قطع ناقص ، وإذا كانت السرعة المكتسبة أكبر أو تساوي الحد الأدنى اللازم للإفلات من الحقل الجاذب فإنه ينفلت كمقدوف فضائي (حالة تشتت) وفق مسار قطعي (مكافئ ، زائد) وسندرس مفصلاً هذه الحالة في فقرة لاحقة .

تطبيق ٧ : أوجد اعتماداً على قانون انحفاظ الطاقة معادلة حركة ودور اهتزاز نواس طولها ℓ وكتلتها m ، علماً أن الخيط غير قابل للامتطاط ، والكتلة نقطية ، ومقاومة الهواء مهملة .

الحل : نلاحظ من الشكل (2,13) أن الحركة مستوية ، وأن عزم محصلة قوى الإرجاع غير معدوم ، وبالتالي فالعزم الحركي غير محفوظ . أي :

$$\bar{\mu}_F \neq 0 \Rightarrow \bar{L} \neq cte ; \frac{d\bar{L}}{dt} = \bar{\mu}_F$$

بما أن الطاقة الكلية محفوظة يكون

$$E_o(t) = T + U = cte \quad (*)$$

الطاقة الكامنة الثقالية

$$U = mgh = mg\ell(1 - \cos \varphi)$$

$$T = \frac{1}{2} m g^2 = \frac{1}{2} m (r'^2 + r^2 \varphi'^2) \quad \text{(في القطبية)}$$

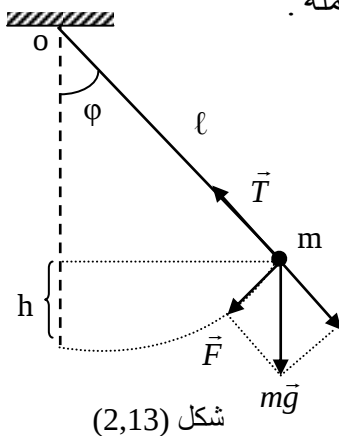
$$T = \frac{1}{2} m \ell^2 \varphi'^2 \quad \text{إذن} \quad r \equiv \ell = cte \Rightarrow r' \equiv \ell' = 0$$

$$E_o(t) = \frac{1}{2} m \ell^2 \varphi'^2 + mg\ell(1 - \cos \varphi) \quad (**)$$

وبالتعويض عن كل بقيمته في (*) نجد

$$E_o(t) = E_o(t=0) \quad (***)$$

وبفرض أن لحظة البدء $t = 0$ هي اللحظة الموافقة لترك النواس يهتز دون سرعة ابتدائية وذلك بعد إزاحته بزاوية φ_o عن الشاقول ، فإن زوايا الميل التي يبلغها النواس عند الإزاحات القصوى التالية يجب أن تحقق المترابحة



شكل (2,13)

السؤال الرابع - ٥: يتحرك جسم كتلته m على مسار قطري محدد. والمطلوب:

①" احسب القوة المسببة لهذا المسار، وما نوعها.

②" احسب الطاقة الكلية للجسم في الحالات التالية للمسا، القطبي (ناقص، مكافئ، زائد، دائرة).

الحل للمسألة (٥):

①" $r = \frac{p}{1 + e \cos \phi}$ معادلة المسار القطبي $u = \frac{1}{r}$ & $u'' = -\frac{e}{p} \cos \phi$

ومعادلة نيوتن الثاني: $F_r = -mC^2 u^2 (u'' + u)$

وبالتعويض: $F_r = -\frac{mC^2}{r^2} \left[-\frac{e}{p} \cos \phi + \frac{1}{p} + \frac{e}{p} \cos \phi \right] = -\frac{mC^2}{r^2 p^2} = \frac{\mu m}{r^2} = G \frac{mM}{r^2}$; $\mu = GM = \frac{C^2}{p}$

هذه القوة القاطبة أفقية جاذبة مركزية.

②" $E = T + U = \frac{1}{2} m \dot{r}^2 + U$; $U = -\int \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int F dr \cos \pi = \int \frac{\mu m}{r^2} dr = -\frac{\mu m}{r}$

$\Rightarrow E = \frac{1}{2} m \dot{r}^2 - \frac{\mu m}{r} (*)$

ومبات السرعة v هي التي تحدد نوع المسار، لذا نضربها في قانون بيشير الأول:

$v^2 = C^2 (\dot{r}^2 + u^2)$; $u' = -\frac{e}{p} \sin \phi$

$v^2 = \frac{C^2}{p^2} (1 + e^2 + 2e \cos \phi)$

نطرح ونصنف (2) فنجد:

$v^2 = \frac{C^2}{p^2} ((e^2 - 1) + 2(1 + e \cos \phi))$

$\Rightarrow v^2 = \frac{C^2}{p} \left[\frac{(e^2 - 1)}{p} + 2 \frac{(1 + e \cos \phi)}{p} \right] = \mu \left[\frac{(e^2 - 1)}{p} + \frac{2}{r} \right]$

* نشأ من العلاقات فيما بين المسارات القطبية المختلفة ونلاحظ الترتيب الخاص بهذه المسارات:

قطع ناقص: $p = \frac{b^2}{a} \Rightarrow a(1 - e^2) \Rightarrow e^2 - 1 = -\frac{p}{a} \Rightarrow v^2 = \mu \left[\frac{2}{r} - \frac{1}{a} \right]$

وبما بالصورة (*)

$E = \frac{1}{2} m \mu \left[\frac{2}{r} - \frac{1}{a} \right] - \frac{\mu m}{r} = -\frac{\mu m}{2a} < 0 \Rightarrow$ الطاقة الإجمالية سالبة

الطاقة الإجمالية معدومة $\Rightarrow E = \frac{m\mu}{r} - \frac{m\mu}{r} = 0 \Rightarrow v^2 = \frac{2\mu}{r} \Rightarrow e = 1$ قطع مكافئ

قطع زائد: $p = \frac{b^2}{a} = a(e^2 - 1) \Rightarrow \frac{p}{a} = (e^2 - 1) \Rightarrow v^2 = \mu \left[\frac{1}{a} + \frac{2}{r} \right]$

$E = \frac{1}{2} m \mu \left[\frac{1}{a} + \frac{2}{r} \right] - \frac{\mu m}{r} = +\frac{\mu m}{2a} > 0 \Rightarrow$ الطاقة الإجمالية موجبة

دائرة: $e = 0$ و $p = a \Rightarrow v^2 = \mu \left[\frac{2}{r} - \frac{1}{a} \right]$

$E = \frac{1}{2} m \mu \left[\frac{2}{r} - \frac{1}{a} \right] - \frac{\mu m}{r} = -\frac{\mu m}{2a} < 0$ والطاقة الإجمالية سالبة.

يتحرك جسم في القرع القطبي (r, φ) في خط مركزي (r) بسرعة φ̇ = c = ct. حيث: l طول العمود.

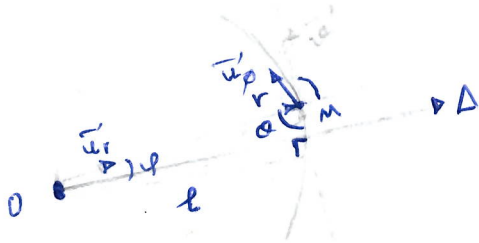
①. ارسم مبر الحمار في المستوى القطبي، وادرس أن: r²φ' = l v = c = ct. حيث: l طول العمود

النار من (0) على المحاور للحمار (المحاور من نقطة تواجد الجسم على الحمار)

②. برهن صحة العلاقة التالية: $a_r = \frac{c^2}{l^3} \cdot \frac{dl}{dr}$ حيث: a_r مركبة السارع على الشعاع r.

الجزء الثاني ③:

①. نضرب أن S هو مبر هذا الحمار الواقع في المستوى القطبي (u, φ) كما في الشكل.



$$\underline{\text{لدينا}}: \vec{r} = r\vec{u}_r \text{ و } \vec{v} = r'\vec{u}_r + r\phi'\vec{u}_\phi$$

$$\underline{\text{فعلية}}: \vec{L} = m(\vec{r} \times \vec{v}) = m [\vec{r}\vec{u}_r \times (r'\vec{u}_r + r\phi'\vec{u}_\phi)]$$

$$= m r r' (\vec{u}_r \times \vec{u}_r) + m r^2 \phi' (\vec{u}_r \times \vec{u}_\phi) = m r^2 \phi' \vec{k} \quad ①$$

$$\underline{\text{وهذا الشكل}}: \vec{L} = m(\vec{r} \times \vec{v}) = m r v \sin \theta \vec{k} = m v l \vec{k} \quad ②$$

$$\underline{\text{من (1) و (2)}: r^2 \phi' = l v = c = ct; \quad |\vec{L}| = |2\vec{c}| = c \text{ و } [L] = [c] = \frac{m^2}{s} \quad ②$$

$$\underline{\text{قانون بيليه الأول}}: v^2 = c^2 u_\phi^2 + c^2 u_r^2 \text{ و } l \cdot v = c \Rightarrow v = \frac{c}{l} \Rightarrow v^2 = \frac{c^2}{l^2} = c^2 (u_\phi^2 + u_r^2)$$

$$\underline{\text{اشتقاق}}: \frac{-2l \frac{dl}{du}}{l^4} = 2u + 2u' \frac{du_\phi}{\frac{du}{du_\phi}}$$

$$u = \frac{du_\phi}{du} = \frac{d}{du} \left(\frac{du}{d\phi} \right) = \frac{d^2 u}{d\phi^2} \cdot \frac{1}{du} = \frac{d^2 u}{d\phi^2} \cdot \frac{1}{\frac{du}{d\phi}} = \frac{u''_\phi}{u'_\phi}$$

$$\underline{\text{وبالمثل}}: r = \frac{1}{u_r} \Rightarrow -dr = \frac{-du}{u_r^2} \Rightarrow \frac{dr}{du} = -\frac{1}{u_r^2}$$

$$\underline{\text{ونكتب}}: -2 \frac{dl}{dr} \cdot \frac{dr}{du} = 2u + 2u' \frac{u''_\phi}{u'_\phi} \Rightarrow \frac{2}{l^3} \cdot \frac{dl}{dr} \cdot \frac{1}{u_r^2} = 2(u + u''_\phi)$$

$$\underline{\text{شعاع القوة الكهربائية المحركة}}: F = -m a_r = -m c^2 u^2 (u + u''_\phi) \quad ③$$

$$\underline{\text{بالمقارنة}}: a_r = c^2 u^2 \left(\frac{1}{l^3} \cdot \frac{dl}{dr} \cdot \frac{1}{u_r^2} \right) = \frac{c^2}{l^3} \cdot \frac{dl}{dr}$$



مكتبة
A to Z