

كلية العلوم

القسم : الفيزياء

السنة : الثانية



٩

المادة : ميكانيك فيزيائي ٢

المحاضرة : ٧+٦ / نظري / كتابة

{{{ A to Z مكتبة }}}  
A to Z Library

مكتبة A to Z

كلية العلوم ، كلية الصيدلة ، الهندسة التقنية



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

فيكون كتلة العلاقة في حركة براوبلة تسمى العطالة  $I_{jk}$  بالشكل:

$$\begin{pmatrix} L_x \\ L_y \\ L_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} I_{xx} & -I_{xy} & -I_{xz} \\ -I_{yx} & I_{yy} & -I_{yz} \\ -I_{zx} & -I_{zy} & +I_z \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \omega_x \\ \omega_y \\ \omega_z \end{pmatrix}$$

$\underbrace{\qquad\qquad\qquad}_{I_{jk}}$

والآن يمكن بالشكل:  $L_i = \sum_k I_{ik} \omega_k$  فـ  $\omega_k = \begin{cases} 1 \equiv x \\ 2 \equiv y \\ 3 \equiv z \end{cases}$  &  $\begin{cases} I_{xx} = I_x \\ I_{yy} = I_y \\ I_{zz} = I_z \end{cases}$

قطبيت ①

\* أوجه مركبات الزخم الحركي لجسم يدور في المستوى  $xoy$  حول (02)

$$\omega = \bar{\omega} \hat{z} = \bar{\omega} \hat{x} + 0 \hat{y} + \bar{\omega} \hat{z}$$

لبيان حركة المانع

ومن ثم يكون:  $L_x = -I_{xz} \omega_z$  &  $L_y = -I_{yz} \omega_z$  &  $L_z = I_z \omega_z$

قطبيت ②

\* أوجه مركبات الزخم الحركي لجسم مسنونه: محاور عطالية المكربة (الجلة التي يطلب صدورها على C)

من أصل الجلة تكون صدورها على المحور المترافق مع المحور المترافق

$$I_{xx} = I_{xz} = I_{yz} = 0$$

وعليه فإن:  $L_x = I_x \omega_x$  &  $L_y = I_y \omega_y$  &  $L_z = I_z \omega_z$

سؤال:

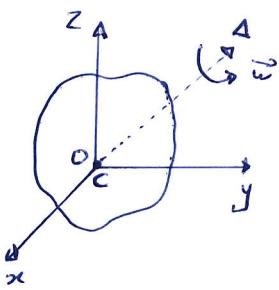
الكتلة مركبات الزخم الحركي ( $L_x, L_y, L_z$ ) براوبلة تسمى العطالة و مركبات السرقة الزاوية ( $\omega_x, \omega_y, \omega_z$ ) ثم أوجه معاين:

① أوجه مركبات الزخم الحركي لجسم يدور في المستوى (yoz) حول 02

② أوجه مركبات الزخم الحركي لجسم مسنونه: محاور عطالية المكربة (الجلة التي يطلب صدورها على C)

العزم المركب لجسم صلب يدور حول نقطة ثابتة أر محور  $\Delta$  مار بها برا لة من المطالع  $\rightarrow$   $\Delta$  :

- ليكن لدينا الجسم الصلب الموضح بالشكل :



- ندرس العزم المركب للدوران حول المكتلة  $dm$  منه حول  $\Delta$  والمكتلة منه الموضح

فالتالي :

$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} \quad (1) \quad [\text{الكتلة والتبين}]$$

والسرعة المزدوجة :

$$\vec{\omega} = \omega_x \vec{i} + \omega_y \vec{j} + \omega_z \vec{k} \quad (2)$$

$$d\vec{L} = \vec{r} \times d\vec{P} = \vec{r} \times \vec{\omega} dm = [\vec{r} \times (\vec{\omega} \times \vec{r})] dm$$

$$\vec{L} = \int [r^2 \vec{\omega} - (\vec{\omega} \cdot \vec{r}) \vec{r}] dm \quad (3)$$

و بالسير يحصل على (3) من (2) بـ افـ :

$$\vec{L} = \int [(x^2 + y^2 + z^2)(\omega_x \vec{i} + \omega_y \vec{j} + \omega_z \vec{k}) - (x\omega_x + y\omega_y + z\omega_z)(x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k})] dm$$

$$= \int [\underbrace{\omega_x (x^2 + y^2 + z^2) \vec{i}}_{\text{مكتلة}} + \underbrace{\omega_y (x^2 + y^2 + z^2) \vec{j}}_{\text{مكتلة}} + \underbrace{\omega_z (x^2 + y^2 + z^2) \vec{k}}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{x\omega_x \vec{i}}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{xy\omega_y \vec{i}}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{xz\omega_z \vec{i}}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{xy\omega_x \vec{j}}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{y^2\omega_y \vec{j}}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{yz\omega_z \vec{j}}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{zx\omega_x \vec{k}}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{zy\omega_y \vec{k}}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{z^2\omega_z \vec{k}}_{\text{مكتلة}}] dm$$

$$\vec{L} = \left[ \underbrace{\omega_x \int_{I_x} (y^2 + z^2) dm}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{\omega_y \int_{I_{xy}} xy dm}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{\omega_z \int_{I_{xz}} xz dm}_{\text{مكتلة}} \right] \vec{i} +$$

$$\left[ \underbrace{\omega_y \int_{I_y} (x^2 + z^2) dm}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{\omega_x \int_{I_{xy}} yx dm}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{\omega_z \int_{I_{yz}} yz dm}_{\text{مكتلة}} \right] \vec{j} +$$

$$\left[ \underbrace{\omega_z \int_{I_z} (x^2 + y^2) dm}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{\omega_x \int_{I_{xz}} zx dm}_{\text{مكتلة}} - \underbrace{\omega_y \int_{I_{yz}} zy dm}_{\text{مكتلة}} \right] \vec{k}$$

وبالتالي :  $L = L_x \vec{i} + L_y \vec{j} + L_z \vec{k}$

$$L_x = I_{xz} \omega_x - I_{xy} \omega_y - I_{yz} \omega_z$$

$$L_y = I_y \omega_y - I_{xy} \omega_x - I_{yz} \omega_z$$

$$L_z = I_z \omega_z - I_{xz} \omega_x - I_{zy} \omega_y$$

$$L_x = I_x \omega_x + I_{xy} \omega_y - I_{xz} \omega_z$$

$$L_y = -I_{xy} \omega_x + I_y \omega_y + I_{yz} \omega_z$$

$$L_z = -I_{xz} \omega_x - I_{zy} \omega_y + I_z \omega_z$$

$$\text{إذن: } I_x = I_y = \frac{1}{2} \left( \frac{3}{10} M R^2 \right) + \frac{3}{5} M h^2 = \frac{3}{20} M (R^2 + 4h^2) \Rightarrow \boxed{I_x = I_y = \frac{3}{20} M (R^2 + 4h^2)}$$

حساب حبارات المطالحة:

- حبارات المطالحة المتعلقة بغير الناظر الدوار في تكون محددة بما يلي:

$$\boxed{I_{yz} = I_{xz} = 0} \quad \checkmark$$

مرجع:  $I_{xy} = \int xy \, dm = \rho \pi \int xy \, r^2 \, dr$

ومن الممكن العطاء أن:  $x=y=r \Rightarrow I_{xy} = \rho \pi \int r^4 \, dz \quad ; \quad \frac{r}{R} = \frac{z}{h} \Rightarrow dz = \frac{h}{R} \, dr$

$$\Rightarrow I_{xy} = \frac{\rho \pi h}{R} \int_0^R r^4 \, dr \Rightarrow I_{xy} = \frac{\rho \pi h}{R} \left[ \frac{r^5}{5} \right]_0^R = \frac{1}{5} \frac{\rho \pi h}{R} \cdot R^5$$

$$\Rightarrow I_{xy} = \frac{3}{5} \left( \frac{1}{3} \rho \pi h R^2 \right) R^2 \Rightarrow \boxed{I_{xy} = \frac{3}{5} M R^2 ; M = \frac{1}{3} \rho \pi h R^2} \quad \checkmark$$

(3)

لعلم:  $I_o = \frac{1}{2} (I_x + I_y + I_z) = I_x + \frac{I_z}{2} \Rightarrow I_o = \frac{3}{20} M (R^2 + 4h^2) + \frac{3}{20} M R^2$

$$\Rightarrow \boxed{I_o = \frac{3}{10} M (R^2 + 2h^2)} \quad \checkmark$$

لدينا  $2 \times 90^\circ$  مطالبات  $\Leftrightarrow$  يكون  $I_z$  ثالث مطالبة كل الأجلب  $\Rightarrow$  (4)

$$\boxed{I_z = I_{zc} = \frac{3}{10} M R^2} \quad \checkmark$$

حساب  $I_y$  و  $I_x$  تطبيق هر فقر الناتج:

$$I_\Delta = I_{\Delta c} + M d^2 \Rightarrow I_{\Delta c} = I_\Delta - M d^2$$

معانٍ:  $I_\Delta$  و  $I_{\Delta c}$  مطالبات كل  $I_y$  و  $I_x$  مطالبات  $I_{\Delta c}$  و  $d = OC = \frac{3}{4} h$

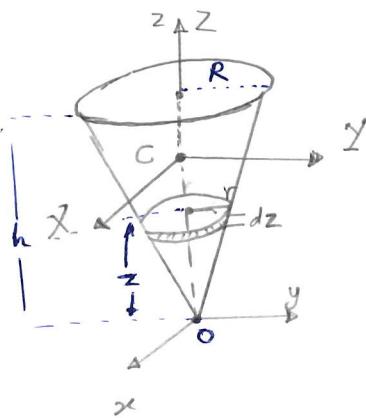
$$I_x = I_y = \frac{3}{20} M (R^2 + 4h^2) - \frac{9}{16} M h^2 = \frac{3}{20} M \left( R^2 + \frac{h^2}{4} \right) \Rightarrow \boxed{I_x = I_y = \frac{3}{20} M \left( R^2 + \frac{h^2}{4} \right)} \quad \checkmark$$

حبارات المطالحة المتعلقة بغير الناظر الدوار في تكون محددة حول مركز الأكليل  $\Rightarrow$  (5)

$$\boxed{I_{xx} = I_{xz} = I_{zy} = 0} \quad \checkmark$$

$$I_c = \frac{1}{2} (I_x + I_y + I_z) = I_{xx} + \frac{I_{zz}}{2} = \frac{3}{20} M \left( R^2 + \frac{h^2}{4} \right) + \frac{3}{20} M R^2 = \frac{3}{20} M \left( 2R^2 + \frac{h^2}{4} \right)$$

$$\Rightarrow \boxed{I_c = \frac{3}{20} M \left( 2R^2 + \frac{h^2}{4} \right)} \quad \checkmark$$



حساب احداثيات مركز الثقل C :

محور تناظر المزدوج  $\Leftrightarrow$  مركز عطالية يقع على محور تناظر المزدوج  $\Leftrightarrow$  OZ  
لذلك ينطبق على زاوية  $2\pi$  منكعب

$$Z_c = \frac{1}{M} \iiint z \, dm$$

$$dV = \pi r^2 dz \cdot p \quad \& \quad M = p \cdot \frac{1}{3} \pi R^2 h$$

$$\text{منكعب: } Z_c = \frac{3}{R^2 h} \int z r^2 dz$$

$$\text{وفقاً للمطالع: } \frac{r}{R} = \frac{z}{h} \Rightarrow r = \frac{R}{h} z \Rightarrow Z_c = \frac{3}{R^2 h} \times \frac{R^2}{h^2} \int_0^h z^3 dz = \frac{3}{h^3} \left[ \frac{z^4}{4} \right]_0^h$$

$$\Rightarrow Z_c = \frac{3}{h^3} \cdot \frac{h^4}{4} = \frac{3}{4} h \quad \text{إذن: } \boxed{C(0, 0, \frac{3}{4} h)}$$

الآن: OZ محور تناظر دواني فات :

$$I_x = I_y = \frac{1}{2} (I_x + I_y)$$

$$\Rightarrow I_x = I_y = \frac{1}{2} \left[ \int (y^2 + z^2) dm + \int (x^2 + z^2) dm \right] = \frac{1}{2} \int (x^2 + y^2) dm + \int z^2 dm$$

$$\Rightarrow I_x = I_y = \frac{1}{2} I_2 + I_{xoy}$$

نعلم أن عزم عطالية  
مترادفة على شكل متربع [نصف مطرع 2 مسماً لها dz]  
لذلك  $dm = p \pi r^2 dz$   $\therefore I_2 =$  مسماً لها  $dz$  في الشكل

هذا معنى ما ينطبق على مسماً لها dz في الشكل

$$dI_2 = \frac{1}{2} r^2 dm \Rightarrow dI_2 = \frac{1}{2} p \pi r^4 dz ; \frac{r}{R} = \frac{z}{h} \Rightarrow dz = \frac{h}{R} dr$$

كمالة على المجال (0, R)

$$I_2 = \int dI_2 = \int_0^R \frac{1}{2} p \pi r^4 \frac{h}{R} dr = \frac{1}{2} \frac{p \pi h}{R} \int_0^R r^4 dr = \frac{1}{2} \frac{p \pi h}{R} \left[ \frac{r^5}{5} \right]_0^R$$

$$= \frac{1}{2} \frac{p \pi h}{R} \cdot \frac{R^5}{5} \Rightarrow \boxed{I_2 = \frac{1}{10} p \pi h R^4}$$

$$\text{وبالنسبة للمطالع: } M = \frac{1}{3} p \pi R^2 h \Rightarrow I_2 = \frac{3}{10} \left( \frac{1}{3} p \pi h R^2 \right) R^2$$

$$\Rightarrow \boxed{I_2 = \frac{3}{10} M R^2 ; M = \frac{1}{3} p \pi R^2 h}$$

$$I_{xoy} = \int z^2 dm = p \pi \int r^2 z^2 dz ; \frac{r}{R} = \frac{z}{h} \Rightarrow r^2 = \frac{R^2}{h^2} z^2 \quad \therefore I_{xoy} \leftarrow$$

$$\Rightarrow I_{xoy} = \frac{p \pi R^2}{h^2} \int_0^h z^4 dz = \frac{p \pi R^2}{h^2} \left[ \frac{z^5}{5} \right]_0^h = \frac{1}{5} p \pi R^2 h^3 = \frac{3}{5} \left( \frac{1}{3} p \pi h R^2 \right) h^2$$

$$\Rightarrow \boxed{I_{xoy} = \frac{3}{5} M h^2 ; M = \frac{1}{3} p \pi R^2 h}$$

$$I_{\Delta c} = \rho \pi R^3 \left(1 - \frac{2}{3} + \frac{1}{5}\right) = \frac{8}{15} \rho \pi R^3 = \frac{2}{5} \left(\frac{4}{3} \rho \pi R^3\right) R^2$$

$$\Rightarrow I_{\Delta c} = \frac{2}{5} M R^2 ; M = \frac{4}{3} \rho \pi R^3$$

• (2)

$$\underline{I_{\Delta'} = I_{\Delta c} + M R^2 = \frac{2}{5} M R^2 + M R^2 \Rightarrow I_{\Delta'} = \frac{7}{2} M R^2}$$

• (3)

$$I_0 = \frac{1}{2} (I_x + I_y + I_z)$$

وهي المقادير المتساوية المتساوية بسبب معاشرة مركز الثقل وعزم الدوران حولها متساوية متساوية  $I_{\Delta}$  ونعلم

$$I_0 = \frac{3}{2} I_{\Delta} = \frac{3}{2} \times \frac{2}{5} M R^2 \Rightarrow I_0 = \frac{3}{5} M R^2$$

تطبيقات (4)

محرك دواري متحانس ومتحمس، مصفف قطر  $R$  قاعده،  $R$  وارتفاع  $h$ ، وزاويه  $\alpha$ ، مدارته مسورة على صيغه  $\nabla$  يكتنفه صيغه  $\theta$  متحركة. حيث رأسه في صيغة دارجات النهاية  $(0, 2, 9, 2)$  حيث ينبع الدوران حول محور قنطرته الدواري  $0z$ . والمطلوب حساب طبقات

1. احداثيات مركز قلبه  $C$

2. عزم المطاللة الدوارية حول محور صيغة دارجات النهاية  $(0, 2, 9, 2)$  وعزمات المطاللة المعاشرة بهذه الحالة

3. عزم المطاللة الدوارية حول صيغة دارجات النهاية  $(0, 2, 9, 2)$

4. عزم المطاللة الدوارية حول محور صيغة دارجات المطاللة التي مبنية مركز الثقل  $(0, 2, 9, 2)$  وعزمات المطاللة المعاشرة بهذه الحالة.

5. عزم المطاللة الدوارية حول صيغة دارجات المطاللة المعاشرة بهذه الحالة

نظرية المؤشر الثالثة :  $dI_{\Delta c''} = dI_{\Delta 0} + x^2 dm = \frac{1}{2} R^3 2\pi dx + x^2 \sigma 2\pi R dx$

ـ متنمٌ مُناسبٌ للنتائج  $\Rightarrow$  (لأنَّ طول المثلثة  $\ell$ )

$$I_{\Delta c''} = 2 \int_0^{\ell/2} dI_{\Delta c''} = 2 \times \frac{1}{2} R^3 2\pi \int_0^{\ell/2} dx + 2\pi R \int_0^{\ell/2} x^2 dx$$

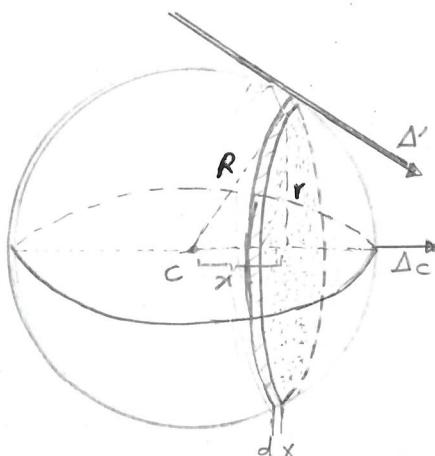
$$= R^3 \frac{1}{2} (2\pi \sigma \ell R) R^2 + (2\pi \sigma \ell R) \frac{\ell^2}{12}$$

$$\Rightarrow I_{\Delta c''} = M \left( \frac{R^2}{2} + \frac{\ell^2}{12} \right)$$

نظرية المؤشر الثالثة :  $I_{\Delta'''} = I_{\Delta c''} + M \left( \frac{\ell}{2} \right)^2 \Rightarrow I_{\Delta c''} = M \left( \frac{R^2}{2} + \frac{\ell^2}{3} \right)$  . (4)

تطبيق (7)

أوهيد عزم عطالة كُرة مصنوعة من نصف مطرها  $R$  وزنها  $W$  على  
أنَّ متناسبة دوائرها موزعة على همسها  $\Delta$  كثافة كجية منتظمة  
من الكائن الثالثة :



①. عندما تدور حول أحد محورها الدوارة  $\Delta_c = R$  (الدور لا يترك نافعاً)

②. عندما تدور حول محور  $\Delta$  ليس سطحها

③. عندما تدور حول مركز ثقلها

الجواب :

①. نأخذ سطحة على همسة قطع فنصف مطرها  $r$  ومساحتها  $dx$   
ويعتمد على مساحة  $\Delta$  ومسافة  $x$  من مركز ثقلها :

$$dm = \rho \pi r^2 dx \quad r^2 = R^2 - x^2$$

ـ ثم أنَّ عزم عطالة مرص [هناك ناسرة مرصبة إنكل] حول محور ما يترك نافعاً ويعود على متناسبة  
(مثل  $\Delta_{\Delta c}$ ) بعده طلاقته :

$$dI_{\Delta c} = \frac{1}{2} r^2 dm \Rightarrow dI_{\Delta c} = \frac{1}{2} \rho \pi (R^2 - x^2)^2 dx$$

$$\Rightarrow dI_{\Delta c} = \frac{1}{2} \rho \pi R^4 dx - \rho \pi R^2 x^2 dx + \frac{1}{2} \rho \pi x^4 dx$$

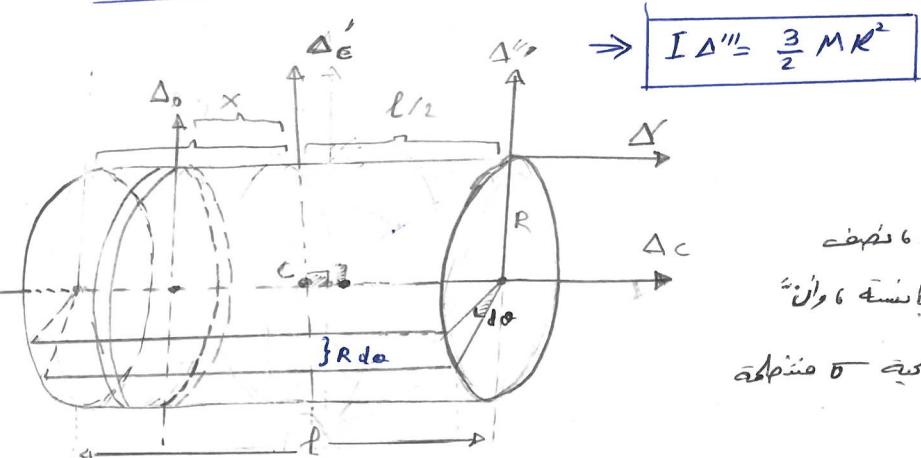
و بالتكاملة على المدى  $[0, R]$  متنمٌ الثالثة  $\Rightarrow$  نحصل على عزم عطالة الكورة كالمادة حول  $\Delta c$  بـ :

$$dI_{\Delta c} = 2 \int_0^R dI_{\Delta c} = 2 \rho \pi R^4 \int_0^R dx - 2 \rho \pi R^2 \int_0^R x^2 dx + \rho \pi \int_0^R x^4 dx$$

٣. عزم المطاللة حول  $\Delta$  العمودي على مستوى الكلمة ساوي مجموع عزمي المطاللة حول محورين متعامدين واعيين في مستوى الكلمة [المدورة  $\Delta$  والمدورة الواقع في عرض  $R$ ] ونكتب:

$$I_{\Delta c} = 2I_R = 2I_{\Delta c''} \Rightarrow I_{\Delta c''} = \frac{I_{\Delta c}}{2} \Rightarrow I_{\Delta c''} = \frac{1}{2}MR^2$$

٤. ستخرجنا من هنا :  $I_{\Delta''} = I_{\Delta c''} + Md^2 \Rightarrow I_{\Delta''} = \frac{1}{2}MR^2 + MR^2$



٤.

تطبيقات

أولاً عزم المطاللة لسطوانة ماقبة مقرفة واعين قطرها  $R$  وطولها  $2l$ ، إذا كانت أنها متساوية، وإنما مارقاً موزعة على سطحها  $S$  بكتافة سطحية  $\sigma$  متناسبة مع الاتات التالية:

١. عندما تدور حول محورها  $\Delta_c$  (المحوري على مستوى دائرة القطع والمدار يترك تقلوها).
٢. عندما تدور حول محور  $\Delta'$  يوازي  $\Delta_c$  ويسري سطحها الأفقي.
٣. عندما تدور حول محور  $\Delta''$  يوازي  $\Delta_c$  عودي على  $\Delta_c$  ومار يترك تقلوها.
٤. عندما تدور حول محور  $\Delta'''$  يوازي  $\Delta_c$  ويتقاطع مع  $\Delta_c$  عند أحد طرفيها.

الجواب:

١. ناتجة مترادفة من السع طولها  $l$  وعرضها  $R$  مكتبة  $Rd\theta$  وكتلها  $S = 2Rd\theta$  :

$$I_{\Delta c} = \int r^2 dm = \int_0^{2\pi} R^2 \sigma 2Rd\theta = R^3 \sigma 2 \int_0^{2\pi} d\theta = 2\pi \sigma l R^3 \Rightarrow I_{\Delta c} = MR^2; M = 2\pi \sigma l R$$

نظريه دوري من المطالله :  $I_{\Delta'} = I_{\Delta c} + Md^2 = MR^2 + M^2R^2 \Rightarrow I_{\Delta'} = 2MR^2$

٢.

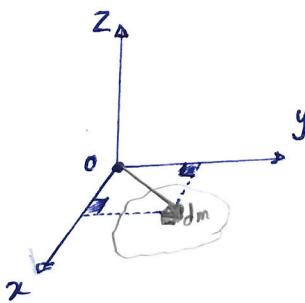
٣. ناتجة مترادفة على شكل حلقة دائرة عرضها  $2\pi R$  مكتبة  $2\pi R dx$  وطولها  $dx$  وكتلها  $\sigma 2\pi R dx$  ويعادل مطالله متساوية  $x$

مطالله متساوية :  $dI_{\Delta c} = R^2 dm$

السرعة

عزم المطالله حول  $\Delta_c$  (المحوري على مستوى دائرة ساوي مجموع عزمي المطاللة حول محورين متعامدين واعيين في مستوى [المدورة  $\Delta_c$  والمدورة الواقع في عرض  $R$ ]) ونكتب:

$$dI_{\Delta c} = 2dI_R = 2dI_{\Delta_0} \Rightarrow dI_{\Delta_0} = \frac{dI_{\Delta c}}{2} \Rightarrow dI_{\Delta_0} = \frac{1}{2}R^3 2\pi dx$$



لبيك لدلياً صيغة رقيقة (موجلة المسار) وخطيرة (ثانية) خاتمة:

"مجموع مزدوج عطالها حول محورين متساوين يقعان على مستوىها متساوين"

إذا: ①. عدم عطالها حول (O) خطوة النقاوته الموجلة

②. عدم عطالها حول (O2)

وإذاً نكتب علماً أن  $[Z=0]$

$$\text{المحور الأول الواقع في مستوىها: } I_x = \int y^2 dm \quad \rightarrow \quad I_O = I_2 = \int (x^2 + y^2) dm$$

$$\text{المحور الثاني الواقع في مستوىها: } I_y = \int x^2 dm$$

نتيجة

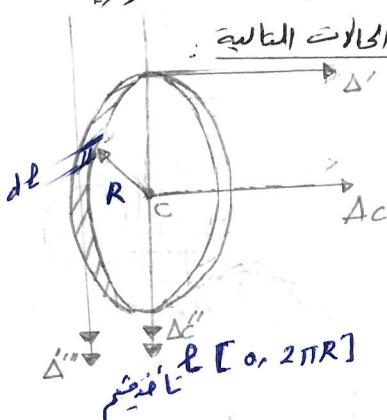
$$I_x = I_y \Rightarrow I_2 = 2I_x = 2I_y$$

إذاً كاتب ② محور ثالث دوار في عنده:

تطبيق ⑤

أفرض حزام عقالة ملقة دائرة الشكل [المفهومية مصنوعة من سلك ملقطاته موجلة بالشدة لـ "دفع عقالته"]

إذا علمنا أن: السلك مقايس وعديمه صرعة على طوله، يمكنه منعه موجلة في الحالات التالية:



①. عندما يدور حزام عقالة (المحوري على مستوىه والمدار مركز ثقله, C)

②. عندما يدور حزام عقالة 'Δ' عوادي على مستوىه وعمر بيقطة من محيطه

③. عندما يدور حزام عقالة 'Δ' واقع في مستوىه وعمر مركز ثقله C

④. عندما يدور حزام عقالة "Δ" واقع في مستوىه وعمر بيقطة من محيطه

الصواب:

①. نأخذ عنصر الطول  $dl$  من المفهوم ذو الكثافة

ذو كثافة المفهوم:  $l = 2\pi R$  ،  $R$ : طول المفهوم

$$dm = \lambda dl \quad \text{فذلك: } I_{AC} = \int r^2 dm = \int R^2 \lambda dl$$

$$\Rightarrow I_{AC} = R^2 \lambda \int dl = 2\pi \lambda R^3$$

$$\Rightarrow [I_{AC} = 2\pi \lambda R^3 = MR^2 \quad \text{و: } M = \lambda l]$$

تطبيق تطبيق لـ "دفع العقالة":  $I_{\Delta'} = I_{AC} + M \delta^2 \Rightarrow I_{\Delta'} = MR^2 + MR^2$  ②

$$\Rightarrow [I_{\Delta'} = 2MR^2]$$

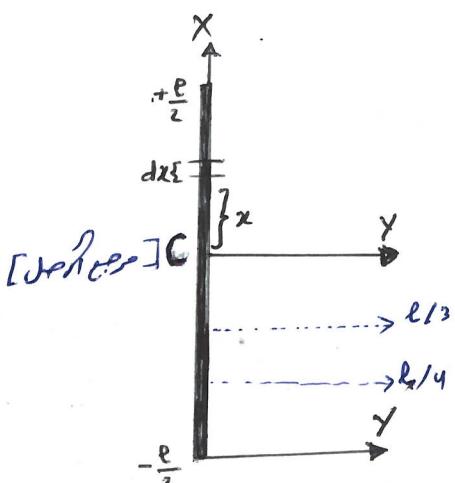
أولاً ذر عمالة مصيبيب رضيع [نصف قطره ممكلاً بالمقارنة مع طوله] ومتباين ، إذا كانت أن شارطه مورده على طوله  $\Rightarrow$  يكتنفه خطبة مستطامة  $\Rightarrow$  في الحالات التالية :

①. عندما يدور حول محور عمودي عليه ومار من مركز ثقله .

ثم من أصل نقطة تبعد عن صغرته السفلى مسافات  $\frac{l}{4}$  و  $\frac{l}{3}$  .

②. عندما يدور حول محور عمودي عليه ومار من أحد طرفيه .

③. عندما يدور حول محور منطبق على محور .



الجواب :

ناتجها ١/ الحالات التالية :

الفحص منطبق على المحور  $\Rightarrow$  الموجه على ذلك

ناتج المحور  $\Rightarrow$  محور عمودي على الفحص

مار من مركز كثافة [منطبق الفحص]

لبيان عبارة عن العمالة  $\Rightarrow$  بالشكل :

$$I_A = \int r^2 dm$$

$$dm = \lambda dx$$

من أصل عنصري الطول  $\Rightarrow$  ذو الكثافة

والذي يدور صادقة  $\Rightarrow$  عن محور الرؤوف  $\Rightarrow$  يكتفي

$$I_A = \int_{-\frac{l}{2}}^{\frac{l}{2}} x^2 \lambda dx = \lambda \left[ \frac{x^3}{3} \right]_{-\frac{l}{2}}^{\frac{l}{2}} = \frac{\lambda}{3} \left[ \frac{8l^3}{8} + \frac{8l^3}{8} \right] = \frac{1}{12} \lambda l^3 \Rightarrow I_A = \frac{1}{12} M l^2 ; M = \lambda l$$

$$I_A = \int_{-\frac{l}{3}}^{\frac{2l}{3}} x^2 \lambda dx = \lambda \left[ \frac{x^3}{3} \right]_{-\frac{l}{3}}^{\frac{2l}{3}} = \frac{\lambda}{3} \left[ \frac{8l^3}{27} + \frac{l^3}{27} \right] = \frac{1}{9} \lambda l^3 = \frac{1}{9} M l^2$$

$$I_A = \int_{-\frac{l}{4}}^{\frac{3l}{4}} x^2 \lambda dx = \lambda \left[ \frac{x^3}{3} \right]_{-\frac{l}{4}}^{\frac{3l}{4}} = \frac{\lambda}{3} \left[ \frac{27l^3}{64} + \frac{l^3}{64} \right] = \frac{7}{48} \lambda l^3 = \frac{1}{7} M l^2$$

$$I_A' = \int_0^l x^2 \lambda dx = \lambda \left[ \frac{x^3}{3} \right]_0^l = \frac{\lambda}{3} [l^3] = \frac{1}{3} \lambda l^3 = \frac{1}{3} M l^2$$

٣. عندما يدور حول منطبق السفلي ، ونكت :

عندما يدور حول منطبق على  $\Rightarrow$  فإن السرم يكون صدوم مذلة لأن  $\Rightarrow$  نصف الفحص ممكلاً [الخطوة المزدوجة على طوله ولم يوفد توزع الكثافة على نصف الخطاب عين الباقي لأن نصف كثافة ممكلاً بالخطوة مع طوله] .

النظريه الأولي (1):

$$I_o = I_c + M d^2$$

نذهب على أن: عزم عطالة حسيم حول محور مركزي يساوي عزم عطالة حسيم حول محور مركزي مخصوصاً به.  $I_o = I_c + M d^2$  حيث  $I_c$  كثافة الجسم حول المركيز النقطيين  $0,0$ .

النظريه الثانية (2):

$$I_A = I_{AC} + M d^2$$

نذهب على أن: عزم عطالة حسيم حول محور ما  $A$  ساوي بعزم عطالة حول محور  $AC$  يساوي  $I_A = I_{AC} + M d^2$  حيث  $d$  مسافة المركيز  $A$  إلى المركيز  $AC$ .

النظريه الثالثة (3):

$$I_{xy} = I_{xx} + M x_c \cdot y_c$$

نذهب على أن: عزم عطالة المركيز  $x_c, y_c$  حول المحور  $xy$  يساوي عزم عطالة المركيز  $x_c, y_c$  حول المحور  $xx$   $I_{xy} = I_{xx} + M x_c \cdot y_c$ .

نذهب على أن: عزم عطالة المركيز  $x_c, y_c$  حول المحور  $yy$  يساوي عزم عطالة المركيز  $x_c, y_c$  حول المحور  $xy$   $I_{yy} = I_{xy} + M y_c \cdot x_c$ .

$$\tan \frac{x}{2} = \frac{dy}{dx} = \frac{r}{h} \Rightarrow dx = \frac{1}{\tan x/2} dy$$

كما في الشكل أن:

$$\text{من ثم: } r = \frac{\pi}{\tan x} \quad \int_0^r y^2 dy = \frac{\pi h}{r} \left[ \frac{y^3}{3} \right] = \frac{1}{3} \pi r^2 h$$

- وبالنسبة لـ  $\bar{x}$  عن محوري الملاعة (٦) نكتب:

$$x_c = \frac{1}{\frac{1}{3} \pi r^2 h} \iiint_V x y^2 dx$$

في المروط غير

- ومن سطبة الملاعة (٦) نكتب:

$$\frac{y}{r} = \frac{x}{h} \Rightarrow y = \frac{x}{h} r$$

[٢] ثوابت وتحول التكامل إلى تكامل على  $x$  بذلك:

$$x_c = \frac{3\pi}{\pi r^2 h} \cdot \frac{r^2}{h^2} \int_0^h x^3 dx = \frac{3}{h^3} \left[ \frac{h^4}{4} \right] = \frac{3}{4} h$$

- إذن مركز الملاعة  $C$  يقع على محور الملاعة  $x$  ويعود عن المحور مسافة متساوية  $\frac{3}{4} h$  من أطرافها.

تطبيقات (٣): أوجد مركز نقل محيسن تصفيف كرة متساوية نصف قطرها  $r$ ، إذا علقت (أ) مادة كثافتها متساوية موزعة داخلها بشكلٍ متساوٍ وبكتافة متساوية متساوية

الجواب:

- نأخذ محور تناول الملاعة على زاوية  $0x$   $\Leftrightarrow$  مركز عطالة يقع على  $0x$   $\Leftarrow$   
وذلك تكفي بإيجاد  $\bar{x}$  لأن  $\bar{y}$  و  $\bar{z}$  ثابتة، ونكتب:  $\bar{x} = \frac{1}{V} \iiint_V x dV$

- من الشكل نكتب:

$$dV = \pi y^2 dx \quad \text{حيث } r^2 = x^2 + y^2 \Rightarrow y^2 = r^2 - x^2$$

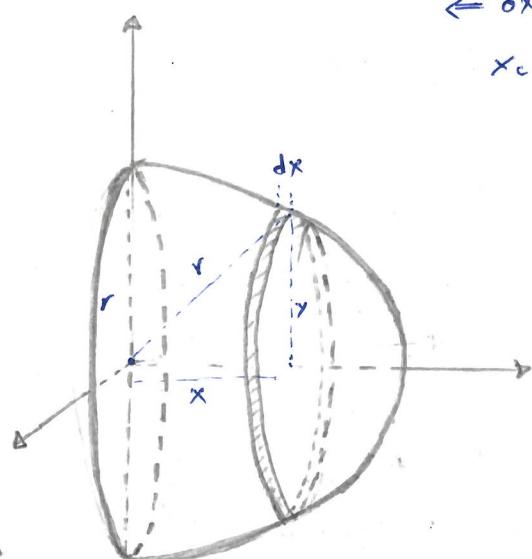
$$V = \frac{2}{3} \pi r^3 \quad \text{حجم نصف الكرة}$$

- وبالنسبة لـ  $\bar{x}$  عن كل محوري الملاعة (٦) نكتب:

$$x_c = \frac{1}{\frac{2}{3} \pi r^3} \iiint_V x dV$$

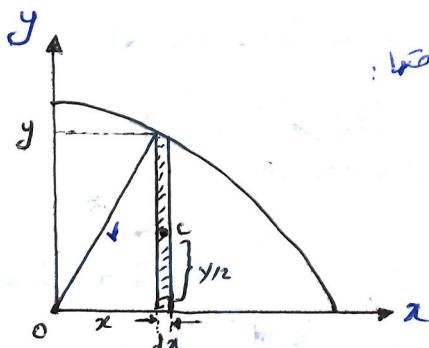
$$= \frac{3}{2r^3} \left[ r^2 \int_0^r x dx - \int_0^r x^3 dx \right] = \frac{3}{2r^3} \left[ \frac{r^4}{2} - \frac{r^4}{4} \right] = \frac{3}{8} r$$

عن المحور



- إذن يقع مركز الائل  $C$  على محور الملاعة  $x$  ويعود مسافة متساوية  $\frac{3}{8} r$  من دلخاف القطر.

تطبيق ①: أوجد مركز ثقل صينية على شكل ربع دائرة نصف قطرها  $r$  ، إذا علمت أنها مقلبة السماكة ، وإن  
عمرتها كثتها متسameة ، ووزنها على سطحها السفلي سلكي متسارع وبكافس كثافة متساوية



الحل : نأخذ على الشكل المضمن جانباً شريحة عرضها  $dx$  وطولها  $dy$  فكترون سطحها  
 $ds = y dx$  ..... (1)

- ونكتب إحداثيات مركز الشريحة المتساوية على  $C(x, y)$  :

$$M = \sigma S \quad \& \quad dm = \sigma ds \quad \text{لدينا} -$$

$$\Rightarrow x_c = \frac{1}{\sigma S} \int x \sigma ds \quad \& \quad y_c = \frac{1}{\sigma S} \int \frac{y}{2} \sigma ds$$

- وبالتعويض عن (1) نعيمتها في (2) :

$$x_c = \frac{1}{\sigma S} \int x \sigma \quad \& \quad y_c = \frac{1}{\sigma S} \int \frac{y}{2} \sigma \quad \text{--- (2)}$$

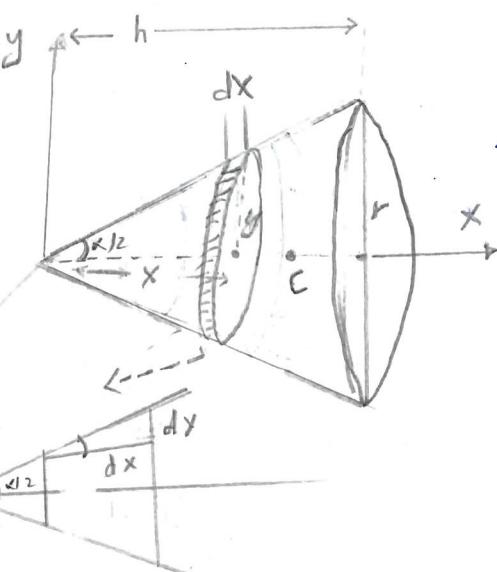
- وملامطة الشكل : يمكن استخدام العلاقة  $y^2 = r^2 - x^2$  لتحويل العلاقات في (2)

الشكل واحد ، مع العلم أن مساحة ربع الدائرة هو :  $S' = \frac{\pi r^2}{4}$

$$* x_c = \frac{4}{\pi r^2} \int y \, d\left(\frac{x^2}{2}\right) = \frac{4}{\pi r^2} \int y \cdot d\left(\frac{r^2 - y^2}{2}\right) = \frac{4}{\pi r^2} \int y^2 dy = \frac{4}{\pi r^2} \left[ \frac{y^3}{3} \right] = \frac{4}{3\pi} r$$

$$* y_c = \frac{4}{\pi r^2} \int \frac{y^2}{2} dx = \frac{4}{\pi r^2} \int \frac{r^2 - x^2}{2} dx = \frac{4}{\pi r^2} \left[ \frac{r^3}{2} - \frac{x^3}{3} \right] = \frac{4}{3\pi} r$$

تطبيق ②: أوجد مركز ثقل حبّس حمراء وهي درواز مصمت وقائم ، إذا علمت أن مساحة كل لفة متسameة ووزنها متسameة ،  
وشكل متسارع وبكتافة كثيفة متضمنة ، وإن ارتفاعها  $h$  ونصف قطرها  $r$  .



الحل :

- نأخذ عور قائم المزدوج  $OX$   $\Leftrightarrow$  مركز كل لفة سيف على هذا المور

لذلك يمكن بآيدار  $x$  ونكتب :  
لذت عناية

$$x_c = \frac{1}{V} \iiint x \, dV \quad (*)$$

$$dV = \pi y^2 dx$$

- من الشكل :

$$I_{xy} = \int xy \, dm \quad \& \quad I_{xz} = \int xz \, dm \quad \& \quad I_{zy} = \int zy \, dm$$

٥. عزم عطالة هسم صلب حول محور زوايا توجيهه معلومة

- يكتب معادلة الماءدة في المول على  $\Delta$  المول الذي يصنع المول  $\Delta$  مع الماءدة الجاذبة بالشكل:

$$\vec{u} = \cos \alpha \vec{i} + \cos \beta \vec{j} + \cos \gamma \vec{k}$$

- كما في الشكل:

$$\vec{r}_0 = x \vec{i} + y \vec{j} + z \vec{k}$$

$$|\vec{r}_0 \times \vec{u}| = |\vec{r}_0| |\vec{u}| \sin \alpha = r_0 \sin \alpha = r$$

عليه استناد  
لشكل

- لدينا عباره عزم عطالة:

$$I_{\Delta} = \int r^2 \, dm = \int (\vec{r}_0 \times \vec{u})^2 \, dm$$

لدينا:  $\vec{r}_0 \times \vec{u} = (y \cos \beta - z \cos \gamma) \vec{i} + (z \cos \alpha - x \cos \gamma) \vec{j} + (x \cos \beta - y \cos \alpha) \vec{k}$  ;  $\vec{r}_0 \times \vec{u} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x & y & z \\ \cos \alpha & \cos \beta & \cos \gamma \end{vmatrix}$

$$\Rightarrow (\vec{r}_0 \times \vec{u})^2 = (y \cos \beta - z \cos \gamma)^2 + (z \cos \alpha - x \cos \gamma)^2 + (x \cos \beta - y \cos \alpha)^2$$

$$\Rightarrow I_{\Delta} = \int [(y \cos \beta - z \cos \gamma)^2 + (z \cos \alpha - x \cos \gamma)^2 + (x \cos \beta - y \cos \alpha)^2] \, dm$$

$$= \int [(y^2 \cos^2 \beta + z^2 \cos^2 \gamma - 2yz \cos \beta \cos \gamma) + (z^2 \cos^2 \alpha + x^2 \cos^2 \gamma - 2zx \cos \alpha \cos \gamma) + (x^2 \cos^2 \beta + y^2 \cos^2 \alpha - 2xy \cos \beta \cos \alpha)] \, dm$$

$$\int [(y^2 + z^2) \cos^2 \alpha + (x^2 + z^2) \cos^2 \beta + (x^2 + y^2) \cos^2 \gamma - 2xy \cos \alpha \cos \beta - 2zx \cos \alpha \cos \gamma - 2yz \cos \beta \cos \gamma] \, dm$$

$$= \cos^2 \alpha \int (y^2 + z^2) \, dm + \cos^2 \beta \int (x^2 + z^2) \, dm + \cos^2 \gamma \int (x^2 + y^2) \, dm - 2 \cos \alpha \cos \beta \int xy \, dm - 2 \cos \alpha \cos \gamma \int zx \, dm - 2 \cos \beta \cos \gamma \int yz \, dm$$

$$\Rightarrow I_{\Delta} = I_x \cos^2 \alpha + I_y \cos^2 \beta + I_z \cos^2 \gamma - 2 I_{xy} \cos \alpha \cos \beta - 2 I_{xz} \cos \alpha \cos \gamma - 2 I_{yz} \cos \beta \cos \gamma$$

اذن:

لتحل عزم عطالة هسم صلب حول محور  $\Delta$  زوايا توجيهه معلومة ولا عزم عطالة حول محوره  
و محددات العطالة وزوايا التوجيه.

١. عن اصل نصفة حاربة :

$$I = m r^2$$

حيث  $I$  بعد النصفة الماربة ذات الكلة  $m$  عن مركز الدوران [وليس نقطة منها] حول محور  $A$  أو عن محور  $A$  أو عن مستوى  $A$ .

حاله :

$$I = \sum_i m_i r_i^2 \quad i = 1, 2, 3, \dots, N \quad (1)$$

النقطة  $(N, \dots, 1)$  توزع توزعاً منصلاً وتبعد كلّها بعدها مسافراً  $r_i$  عن مركز الدوران  $O$  أو  $\Delta A$  أو  $\Pi$

٢. عن اصل مجموعة نقاط ماربة حاله متوزع مسمر (عن العطالة لجسم صلب)

تصح المعلامة  $(*)$  حاله الموزع المسمر بالشكل :

$$I = \int r^2 dm \quad (2)$$

حيث  $r$  بعد مركز دينص الكلة منها  $m$  الموزع المسمر الواقع في النقطة  $(x, y, z)$  المحور طبعي الموزع

- بيان على المعلامة  $(*)$  يدل أن  $r$  يكتب التالى :

١. عن عطالة الجسم الصلب حول المحاور المتعامدة  $(x, y, z)$  :

$$I_x = \int (y^2 + z^2) dm \quad I_y = \int (x^2 + z^2) dm \quad I_z = \int (x^2 + y^2) dm$$

٢. عن عطالة الجسم الصلب حول المسنوبات المتعامدة :

$$I_{xoy} = \int z^2 dm \quad I_{yoz} = \int x^2 dm \quad I_{xoz} = \int y^2 dm$$

٣. عن عطالة الجسم الصلب حول مركز المحاور المتعامدة :

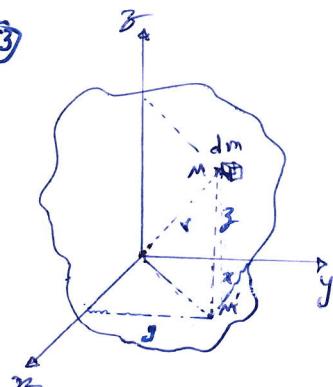
$$I_o = \int (x^2 + y^2 + z^2) dm$$

- تناول :

$$I_{xoy} + I_{xoz} = I_x \quad (1) \quad \therefore I_o = \frac{1}{2} (I_x + I_y + I_z) \quad (2)$$

$$I_{xoy} + I_{yoz} = I_y \quad (3) \quad \therefore I_o = I_{xoy} + I_{xoz} + I_{yoz} \quad (3)$$

$$I_{xoy} + I_{xoz} + I_{yoz} = \frac{1}{2} (I_x + I_y + I_z) \quad (4)$$



- فإذا انتقلت نقطة حرارية في مقدار  $\Delta T$  على سبيل الحال من مكان  $M_1$  إلى آخر  $M_2$  فإن العمل الذي

يقوم به هبة النقالة والتي سُمّيَّت بالحرارة  $A_{M_1, M_2}^{M_2}$  وهو الفرق بين فيقيهي  $\Delta T$  الحكوان  $\Delta T$  في النقطتين  $M_1$  و  $M_2$  أي أن:

$$A_{M_1, M_2}^{M_2} = V(M_1) - V(M_2) \quad \text{--- (32)}$$

وقد يكون هنا "عمل معيناً" أو "الطاقة" لتناسب  $\Delta T$  الحكوان  $\Delta T$  أو "زيادة".

- إذا كانت النقطتين  $M_1$  و  $M_2$  مُقيمتين في مقدارهما فإننا في طبقاً لتعريف العمل المتصدر للهبة  $F$  المؤثرة

على النقطة  $M_2$  نكتب:

$$dA = \vec{F} \cdot d\vec{r} = dT = -dV \quad \text{--- (33)}$$

ومنه يُكتب صيغة الطاقة (نهاية الطاقة):

$$d(T + V) = 0 \Rightarrow T + V = \text{const} \quad \text{--- (34)}$$

وتُطبع هذه العلاقة "دراها" في المكانين لأن "ناتيحة الهبة"  $V$  متقدمة وبالتالي تتحقق بالنساء لها قيمة مخصوصة للطاقة.

عن ناتيحة الهبة  $V$

- يمكن سعيم ذلك إلى مجموعة مادية مولفة  $N$  نقطه حرارية، وآن يُفرض أنّ "المجموعة انتقلت من قبلها" من النقطة  $M_1$  إلى النقطة  $M_2$  عند تأليفها:

$$dA = \vec{F} \cdot d\vec{r} = \dots = -dV \quad \text{--- (35)}$$

حيث يُكتب النهاية الطاقة:

$$E = T + V = \frac{1}{2} \sum m_i v_i^2 + V(x_1, y_1, z_1, \dots, x_N, y_N, z_N) \quad \text{--- (36)}$$

## ٥- نظرية الطاقة المركبة لمجموعة ماريني:

• تزف الطلاقة المرجعية بمصرعه سعاد حسني شاعرها، والعلامة:

$$\text{加权平均数的方差: } T = \frac{1}{2} \sum_i m_i \bar{x}_i^2 = \frac{1}{2} \sum_i m_i (\bar{x}_1^2 + \bar{x}_2^2) \quad \text{--- (26)}$$

$$\text{الجهاز المموج: } T = \frac{1}{2} \int r \dot{\theta}^2 dm = \frac{1}{2} \int \vec{r} \cdot \vec{\dot{\theta}} dm \quad \text{..... (23)}$$

اللائحة: طاعة حول مركز الكلمة . ولذلك سفرون عن بـ بقيتها

## ٦- من العلاقة :

$$T = \frac{1}{2} \sum_i m_i (\vec{v}^2(c) + \vec{v}_i^2) = \frac{1}{2} \sum_i m_i [v^2(c) + 2 \vec{v}(c) \cdot \vec{v}_i + \vec{v}_i^2]$$

$$= \frac{1}{2} \sum_i m_i \vec{v}_i^2(c) + \vec{v}(c) \cdot \sum_i m_i \vec{v}_i' + \frac{1}{2} \sum_i m_i \vec{v}_i'^2 = T(c) + T' \quad \text{--- (28)}$$

مثلاً:  $T = \frac{1}{2}mv^2$  (2) معروفة بالعلاقة (2)

٢٦) أنت، تناضل الطاقة (طريقك هو مهباً نطلقاً) من سترها (أنت):

$$dT = \sum_i m_i \vec{a}_i \cdot d\vec{r}_i = \sum_i m_i = \vec{a}_i \cdot \frac{d\vec{r}_i}{dt} dt = \sum_i m_i \vec{a}_i \cdot d\vec{r}_i ; \quad d\vec{r}_i = \vec{r}_i \cdot dL$$

$$\Rightarrow dT = \sum_i \vec{f}_i \cdot d\vec{r}_i \quad \text{--- (30)}$$

**البياف:** تفاصيل الطاقة المركبة سببها العمل المعنوي الناتج عن المقاومة  $F_i$ .

بیناد حسنی

و ياهرا، تكامل لمارفي (30) <sup>أيضا</sup>

$$T_2 - T_1 = \sum_{i=1}^N \int \vec{F}_i \cdot d\vec{r}_i \quad \text{--- (31)}$$

## ٦) تابع الحكومة - تكميل الطلاقة:

- ذكر تعريف القوى الحكومية

على الفرد الذي لا يُعرف عاملها على الطلاق المسؤول بين تضليلتين A و B من المدار دالاً على تعلق عقده بالمرضى  
الذين ينتميون إلى هاتين التضليلتين A و B.

— وعندئذ يكتسب تابع نظامي صفات الكون بحيث يكتسب العدل عن خالقه، حيث تتواءم صفاتة، البدائية والنهائية

مهمة بعدها :

$$\vec{r}_i = \frac{d\vec{r}_i}{dt} = \frac{d\vec{r}_c}{dt} + \frac{d\vec{r}_i'}{dt} = \vec{v}(c) + \vec{v}_i' \quad \dots \quad (1)$$

حيث:  $\vec{v}(c)$  سرعة النقطة  $c$ ;  $M$  اطلاعات النقطة  $c$  و  $\vec{v}_i'$  هي سرعة النقطة  $i$  حول  $c$ .

- طبقاً لتعريف العزم المركب:

$$\begin{aligned} \vec{L} &= \sum_i \vec{r}_i \times m_i \vec{v}_i' = \sum_i m_i [\vec{v}(c) \times \vec{r}_i'] \times [\vec{v}(c) + \vec{v}_i'] \\ &= \sum_i m_i \vec{v}(c) \times \vec{v}(c) + \sum_i m_i \vec{v}(c) \times \vec{v}_i' + \sum_i m_i \vec{r}_i' \times \vec{v}_i' + \sum_i m_i \vec{r}_i' \times \vec{v}(c) \\ &= \vec{v}(c) \times m \vec{v}(c) + \vec{v}(c) \times (\sum_i m_i \vec{v}_i') + (\sum_i m_i \vec{r}_i') \times \vec{v}(c) + \vec{L}' \quad \dots \quad (1)$$

- ولكن المجموع السطحي  $\sum_i m_i \vec{r}_i' = 0$  (معلوم) وذلك لأننا وضعاً اطباء الذي ينبع من  $\vec{r}_i' = 0$

ـ هنا الاتجاه السطحي في مركز المركبة  $\vec{v}(c)$  وبالناتج طبقاً لتعريف مركز المركبة تكون المركبة مسدة

- ومن ثم المجموع  $\sum_i m_i \vec{v}_i'$  يكون مسده لأنها مستقيمة وبالناتج في العلاقة:

$$\vec{L} = \vec{L}(c) + \vec{L}' \quad \dots \quad (2)$$

حيث:  $\vec{L}(c) = \vec{v}(c) \times \vec{P}(c)$  ... (1) صيغة العزم المركب مركز المركبة باعتباره نقطة مادية واحدة لكنها مسدة

ـ (الكلمة الأولى) المجموعة وستكون سرعة  $\vec{v}(c)$  وإنما  $\vec{L}'$  مغير سياق العلاقة

$$\vec{L}' = \sum_i m_i \vec{r}_i' \times \vec{v}_i' \quad \dots \quad (2)$$

ـ صيغة العزم المركب للمجموعة الابدية حول مركز ثقلها.

- إذن العزم المركب للمجموعة الابدية صيغة عامة عن عصبي:

ـ الكلمة الأولى: عزم مركز المركبة والثانية عزم المجموعة حول مركز المركبة.

- من العلاقة (1) نكتب:

$$\begin{aligned} \vec{M}^{ext} &= \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i^{ext} \Rightarrow \vec{M}^{ext} = \sum_i (\vec{v}(c) + \vec{r}_i') \times \vec{F}_i^{ext} = \sum_i \vec{v}(c) \times \vec{F}_i^{ext} + \sum_i \vec{r}_i' \times \vec{F}_i^{ext} \\ \Rightarrow \vec{M}^{ext} &= \vec{v}(c) \times \vec{F} + \vec{M}'^{ext} \quad \dots \quad (2)$$

ـ (الكلمة الثانية) معرفة العلاقة (2):

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \frac{d\vec{v}(c)}{dt} \times m \vec{v}(c) + \vec{v}(c) \times m \frac{d\vec{v}(c)}{dt} + \frac{d\vec{L}'}{dt} = \vec{v}(c) \times \vec{F} + \frac{d\vec{L}'}{dt} = \vec{M}^{ext} \quad \dots \quad (2)$$

$$\frac{d\vec{L}'}{dt} = \vec{M}'^{ext} \quad \dots \quad (2)$$

ـ الكلمة الثانية: معرفة العزم المركب حول مركز المركبة سبأد عزم المركبة الابدية المترتبة عليها بالنسبة لـ  $c$ .

- خلال الفترة الزمنية  $(t_2 - t_1)$  ينكمش طرف العلامة الساقية 6 فمتر :

$$\vec{P}_2 - \vec{P}_1 = \int_{t_1}^{t_2} \vec{F}_{ext} dt \quad \text{--- (14)} \quad \xrightarrow{\text{نكمش}} P_{2x} - P_{1x} = \int_{t_1}^{t_2} F_{2x}^{ext} dt ; \quad P_{2y} - P_{1y} = \int_{t_1}^{t_2} F_{2y}^{ext} dt ; \quad P_{2z} - P_{1z} = \int_{t_1}^{t_2} F_{2z}^{ext} dt \quad \text{--- (15)}$$

- وبالنسبة لملاحة تغير الموضع (12) نرى أن :  $\vec{F}^{ext} = \vec{0}$  : وهي الحالة الطبيعية :

محفوظ (إذ أن اندماج المجموعة يغير مركز كل عنصر (البادئ))

وهي الحالة الطبيعية مكتوبة (1) و (2) مكتوبة (3) :

بالنسبة للعلامة (10) و باختلاف ذلك بحسب الاعتراض نكتب :

$$\vec{P} = \vec{P}_0 = m \vec{v}_0 = \vec{v} \text{ const} \Rightarrow \vec{r}_0(c) = \vec{r}(c)$$

حيث الحالة البادئ  $\vec{v}_0(c) = 0 \Rightarrow \vec{v}(c) = \vec{0} \Rightarrow \vec{r}(c) = \vec{r}_0(c)$  [يعني أن الموضع  $\vec{r}_0(c)$ ]

[يعني مركز الاتكاله يركبة مثالية]  $\vec{r}(c) = \vec{r}_0(c) + \vec{v}(c) = (c) \vec{v}$  :

"(3) تطبيق المزم المركب لمجموعة ماربة"

- ينصرف المزم المركب لمجموعة ماربة سولفه من  $N$  نقطة ماربة ملاحة في كل صنعاً

$$\vec{L} = \sum_{i=1}^N \vec{L}_i = \sum_{i=1}^N \vec{r}_i \times m_i \vec{v}_i = \sum_i \vec{r}_i \times \vec{P}_i \quad \text{--- (16)}$$

$$\vec{L} = \int_{(m)} \vec{r} \times \vec{v} dm \quad \text{--- (17)}$$

و هي الحالة المثالية الماربة على كلا كل الحجم  $\nabla$  الذي تحيط به الحالة  $m$ .

- وبما أن الموضع طرفي العلامة (16) نرى أن :

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \sum_i \frac{d\vec{r}_i}{dt} \times m_i \vec{v}_i + \sum_i \vec{r}_i \times \frac{d(m_i \vec{v}_i)}{dt} = \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i$$

$$= \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i^{ext} + \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i^{int} = \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i^{ext} = \vec{M}^{ext} \Rightarrow \frac{d\vec{L}}{dt} = \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i^{ext} = \vec{M}^{ext} \quad \text{--- (18)}$$

أيضاً : مسندوة المزم المركب الماربة ماربة إلى عنصر مصلحة المزم الماربة منها

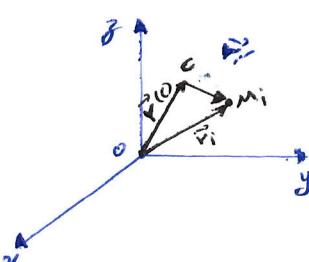
- وهي الحالة الطبيعية  $\vec{M}^{ext} = \vec{0}$  يكون :

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = 0 \Rightarrow \vec{L} = \vec{L}_0 \quad (\text{محفوظ})$$

"(4) تأثير تغير المزم المركب حول حركة الاتكاله"

- من الرسم ينكمش أن المركب  $m_i$  تعيّن بمحب الموضع  $\vec{r}_i$  المقيّم بالعلاوة المتعارضة

$$\vec{r}_i = \vec{O}M_i = \vec{O}C + \vec{CM}_i = \vec{OC} + \vec{r}_i$$



مركز تناظر ملائكة ينطبق على هذا المركز، وإذا كانت للسميم مستوىً تناظر ملائكة ينبع  
منه هنا المستوي، وإنما إذا كانت للسميم محمد تناظر ملائكة مركز اركانه ينبع على هذا المسمى.

## ٢٠. مشاركة المرأة، الفروع الداخلية والخارجية:

إنت مشاركة الحركة للنقطة  $\text{N}$  من المجموعة المدارية والذى توزع عليها موى محصلتها  $F_i$  ، فنكتبها ستارها  $\hat{F}_i$  كالتالى :

$$\vec{m}\vec{a}_i = \vec{F}_i = \vec{F}_i^{\text{ext}} + \vec{F}_i^{\text{int}} \quad \text{--- ⑥}$$

و یکت و رضویها باشندکل:

$$\vec{F}_i^{\text{ext}} = \sum_{j=1}^N \vec{F}_{ji} \quad \dots \quad (7)$$

حيث  $\tilde{F}_j$  هي المدة المطروحة على النقطة  $j$ ,  $M_j$  هي مدة النقطة  $j$ .

٣٦) تطوير أسلوب حركة حمودة ماري - الممارسة / ممارسة حركة مركز الكلمة

- تعرف أسماء كتبة مدرسة مجموعة مدارس في مصرها ٢٠، وإنما كان ذلك منها <sup>نحو</sup>  $P_i$  بالخلافة.

$$\vec{P} = \sum_i \vec{p}_i = \sum_{i=1}^N m_i \vec{v}_i = \sum_i m_i \frac{d\vec{r}_i}{dt} = \frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{r}_i \quad \text{--- (8)}$$

لذلك فإن نسبة المركبة المضبوطة في هذه ماضي أبي كعبه مركبة مركز كنجهان: المركبة

$$\sum m_i \vec{r}_i = m \vec{r}_c \Rightarrow \frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{r}_i = m \frac{d \vec{r}_c}{dt} = m \vec{v}_c \quad \text{--- (9)}$$

و بالعمرينه في (8) مثلا :

$$\vec{P} = m \vec{v}_c^2 = \vec{P}_c \quad \text{--- (10)}$$

- حاالت ، لعموم باستقاف العلاقة (٨) بالنسبة للرأفت :

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = \frac{d\vec{P}_C}{dt} = \sum_i m_i \frac{d\vec{r}_i}{dt} = \sum_i m_i \vec{a}_i = \sum_i \vec{F}_i = \sum_i \vec{F}_i^{ext} + \vec{F}_i^{int} \quad \text{--- (1)}$$

- و لكن طبعاً للعنود العفن يكون عذراً العفن (الماهنة) سامة و معدة لـ

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = \frac{d\vec{P}_c}{dt} = m \frac{d\vec{v}_c}{dt} = m \vec{a}_c = \vec{F}_{ext} \quad ; \quad \sum_i \vec{F}_i^{ext} = \vec{F}_{ext} \quad \text{--- (12)}$$

أعبيات : مركز كلية مجموعة مارجري (رغم النقطة ) يغير كل نقطة مارجري واصير كل منها هي الكلية الكلية للمجموعة وتقرب منها مدة  $F_{est}$  هي متحفه العوكر وتحاربها المؤرخة على هذه المجموعة

ـ تلاھط من (۱۲) آنھـ

$$d\vec{P} = \vec{F}^{ext} dt$$

انبي انت: **معنون انتشار لمجموعة ملحة سعادات الى درج** **حملة الفقير الى راحة الموزة في اذار** **المجموعة**

الفصل - ⑤: النظريات العامة في توزيع النقطة المادية - مزروطة عطالة

١) مركز كتلة مجموعة مادية:

- نذكر أولاً بـ معرفت العبرة المادية بأنها: مجموعة من النقط المادية ترتبط مركبة كل منها بالنقطة المادية  $\vec{r}_i$  أو مجموعة الباركتونات التي تدور حول نواة عنصرها، أو مجموعة أشبام مربطة بيكانيكياً بطرفيها، أو مجموعة نفطافين مارينيين مرتبطين بـ حلقة قصبة معدنية، ... إلخ.

٢) مركز كتلة (عطالة) مجموعة مادية:

- لتكن لدينا مجموعة مادية معلقة من  $N$  نقطة، ولنفرض أن النقطة  $M$  ذات الكتلة  $m$  معلقة بـ صبغة العصعص  $\vec{r}_i = \vec{OM}_i$  (حيث  $i = 1, 2, \dots, N$ ).

- نعرف مركز كتلة (عطالة) مجموعة النقط هذه بـ النقطة  $C$  التي تُعَدُّ الملاحة:

$$\vec{r}_C = \vec{r}_c = \frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2 + m_3 \vec{r}_3 + \dots + m_N \vec{r}_N}{m_1 + m_2 + m_3 + \dots + m_N} = \frac{\sum_i m_i \vec{r}_i}{\sum_i m_i} \quad \text{--- ①}$$

- ومن أصل هذه الباركتونات يمكننا، يكتب:

$$\vec{r} = x \vec{i} + y \vec{j} + z \vec{k} \Rightarrow x = \frac{\sum m_i x_i}{m} ; y = \frac{\sum m_i y_i}{m} ; z = \frac{\sum m_i z_i}{m} \quad \text{--- ②} \quad \text{وـ } m = \sum m_i$$

- أنشأ مساق للف مجموعة حسناً مسماً "مساراً" يكتب:

$$\vec{r}_c = \frac{\int \vec{r} dm}{\int dm} = \frac{1}{m} \int \vec{r} dm \quad \text{--- ③} \quad \text{فـ } \vec{r} = \frac{1}{m} \int \vec{r} dm ; x_c = \frac{1}{m} \int x dm ; y_c = \frac{1}{m} \int y dm ; z_c = \frac{1}{m} \int z dm \quad \text{--- ④}$$

٣) مركز نقل مجموعة مادية:

- نعرف مركز نقل مجموعة مادية بـ النقطة  $C$  التي تُعَدُّ الملاحة:

$$\vec{r}_G = \frac{\sum m_i g_i \vec{i}}{\sum m_i g_i} \quad \text{--- ⑤} \quad \text{ستة ستاريك الملاحة في النقطة } M: g_i \text{ وـ } g_i = g$$

ـ منطبق مركز الكتلة على مركز المطر  $\Rightarrow g = g_i$  : يتحقق

(سلسلة مستقيم أو دائري أو خط) ملاحظة ①

\* إن الاتصالات السابعة هي كنالات طاسية عندما يكون صحيحاً، وعائمة عندما يكون الكبم سطاخاً، راهبة عندما يكون الكبم خطياً وحسب دواماً في حل المسائل أن يرتفع عنصر الكبم (أو الصفع أو الأطعون). يفرض الكبم ثالثي أو سادس:

$$dm = \rho(x, y, z) dV$$

ـ أياد ركبة الملاحة

ـ هي: وصي كتلة راحة الكبم.

\* مركز اسفل مساله أياد ركبة الملاحة إلى مساله  $\Rightarrow$  (عندما يكون نفع الكتلة صافى)  $x = cte$  وـ  $y = cte$  عندما  $\vec{r}_G$  ملحوظة الملاحة

ـ ومن المعنى عطفه: استخدم الكواكب النتائج للأقسام المطابقة في أياد ركبة الملاحة في مسالها فإن كان المدرس



مكتبة  
A to Z